



GreenStar アプリケーション GS3 CommandCenter™ ディスプレイ



オペレータマニュアル

GreenStar アプリケーション
GS3 CommandCenter ディスプレイ

OMPFP21056 H1 版 (JAPANESE)

John Deere Ag Management Solutions
(このマニュアルの旧版 : OMPFP10555)



概要

序文

John Deere の GreenStar™ システムをご利用いただきありがとうございます。

このマニュアルを注意深く読み、システムの正しい操作方法と整備方法を学習してください。これを守らないと、けがをしたり装置が損傷したりするおそれがあります。このマニュアルと機械上の安全標示ラベルは、他の言語でも入手可能です。(注文するには、John Deere 取扱店にお問い合わせください)。

このマニュアルはシステムの常備部品と見なし、システムを売却する場合は一緒に引き渡してください。

このマニュアルでは、メートル法、および対応するヤード・ポンド法の両方で測定値を記載しています。正しい交換部品と留め具のみを使用してください。メートル表記またはインチ表記の留め具には、特定のメートル表記またはインチ表記のレンチが必要になる場合があります。

右側か左側かは、前進方向に向かった状態で決まります。

GreenStarはDeere & Companyの商標です。

製品識別番号 (P.I.N.) を記録してください。すべての数字を正確に記入しておく、盗難時に部品を追跡するために役立ちます。この番号は取扱店で部品を注文する際にも必要になります。識別番号は機械とは別に安全な場所に保管してください。

保証は、このマニュアルで説明されているように装置の操作とメンテナンスを実行しているお客様に対して、John Deere サポートプログラムの一部として提供されます。保証に関しては、お客様が取扱店から受け取った保証証明書で説明されています。

この保証は、保証期間内に欠陥が確認された John Deere 製品について John Deere 社が支援することを保証しています。状況によっては、John Deere は、製品が保証期間を過ぎていても頻繁にお客様に無料で現場改善を提供しています。装置が間違って使用された場合、または工場出荷時の本来の仕様を超えて性能を変更するために改造された場合、この保証は無効となり、現場改善も拒否されます。

JS56696,0000218-40-10DEC08-1/1

<http://StellarSupport.com>

注記：印刷時以降に生じた製品変更により、製品機能がこのマニュアルに完全には記載されていない場合があります。操作の前に、最新の取扱説明書、クイックリファレンスガイド、およびユーザーガイドをお読みください。マニュアルの入手については、販売店にお問い合わせいただくか、www.StellarSupport.com を参照してください。

RN38933,00000EE-40-10AUG11-1/1

このマニュアルをよくお読みください

ディスプレイやソフトウェアの操作の前に、安全で適切な操作のために必要なコンポーネントおよび手順をよく理解してください。

重要： 次の GreenStar コンポーネントは全天候型ではないため、キャビンを装備した車両でのみ使用してください。不適切な使い方をすると保証が無効になる場合があります。

- Original GreenStar ディスプレイ
- GreenStar ディスプレイ
- AutoTrac Universal ステアリングキット

RN38933,00000EF-40-10AUG11-1/1

目次

	ページ		ページ
安全		境界の作成	40-3
安全情報の確認	05-1	面積の計算	40-5
シグナルワードの確認	05-1	対象範囲マッピング	40-5
安全上の注意事項の順守	05-1	対象範囲マップの記録	40-5
安全メンテナンスの慣行	05-2	対象範囲マップの消去	40-6
電子部品とブラケットの安全な取り扱い	05-2	StarFire GPS 精度インジケータ	40-6
シートベルトの適切な着用	05-3	赤の棒グラフ	40-7
ISOBUS インプリメントに関するオペレータマ ニュアルを読む	05-3	オレンジの棒グラフ	40-7
ガイダンスシステムの安全な操作	05-3	緑の棒グラフ	40-7
		GPS の精度を対象範囲マップに表示する	40-8
安全標識		GreenStar システム誘導の操作	
自動誘導システムを検出	10-1	GreenStar システム誘導の操作	45-1
GreenStar システムの概要		AutoTrac の操作	
このマニュアルをお読みください	15-1	誘導システムの安全な操作	50-1
GreenStar Basic 情報	15-1	一般情報	50-1
手動誘導	15-1	AutoTrac の精度	50-1
オンスクリーンマッピング	15-1	AutoTrac の有効化	50-2
境界	15-1	AutoTrac の起動	50-2
AutoTrac	15-1	復帰スイッチ	50-2
Swath Control Pro	15-2	AutoTrac ステータス円グラフ	50-3
ライセンス契約	15-2	次のパスでの AutoTrac の再起動	50-4
		AutoTrac の無効化	50-4
GreenStar アプリケーションのアクティベーショ ン		AutoTrac 解除メッセージ	50-5
GreenStar アプリケーションのアクティベー ション	20-1	ステアリング感度	50-6
アクティベーションの管理	20-2	直線軌道モードでの誘導の操作	
GreenStar 機能のロック	20-2	作動原理	55-1
GreenStar メイン		新規ストレートトラックの作成	55-1
GreenStar メインページ	25-1	方法: A+B、A+Auto B、および A+方位	55-1
		緯度/経度および緯度/経度 + 方位による方法	55-3
セットアップウィザード		ストレートトラック上の誘導	55-3
セットアップウィザード	30-1	AB カーブモードでの誘導の操作	
基本セットアップモード	30-1	作動原理	60-1
標準セットアップモード	30-3	AB カーブトラックの新規作成	60-1
機械	30-3	直線進路の記録または障害物の迂回	60-2
作業機	30-6	直線延長部	60-2
記録ソース	30-9	AB カーブ上の誘導	60-2
フィールド	30-10	アダプティブカーブモードでの誘導の操作	
誘導トラックのセットアップ		作動原理	65-1
誘導トラック	35-1	誘導パターン	65-1
誘導トラックのセットアップの繰り返し	35-2	アダプティブカーブトラックの新規作成	65-2
GreenStar 走行ページ	35-3	直線進路の記録または障害物の迂回	65-3
		前に記録されたトラック上の誘導	65-4
GreenStar システムの一般的な操作		トラック変更	65-4
GreenStar システムの一般的な操作	40-1	圃場内の障害物周辺の誘導	65-5
圃場の変更	40-2	サークルトラックモードでの誘導の操作	
		作動原理	70-1

次のページへ

本文書は翻訳版です。このマニュアルに掲載の全ての情報、画像、仕様は、発行時の情報に基づいています。予告なしに変更されることがあります。

COPYRIGHT © 2011
DEERE & COMPANY
Moline, Illinois
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

	ページ		ページ
サークルトラックの新規作成	70-1	トラブルコードのポップアップボックス：プ	
円走行の方法	70-1	ラットフォームコアソフトウェア	95-14
緯度/経度による方法	70-1	トラブルコードのポップアップボックス：ド	
サークルトラックでの誘導	70-2	キュメンテーションソフトウェア	95-16
トラック変更	70-2	GreenStar 診断	95-17
精度	70-2	トラブルシューティングと診断	95-17
ローファインダーモードでの操作			
動作原理	75-1		
ローファインダーの操作	75-1		
一般的な誘導			
オンとオフ	80-1		
誘導トラックの消去	80-1		
トラック変更	80-2		
トラッキング音	80-2		
回転ビュー	80-3		
旋回プレディクター	80-3		
誘導の設定	80-3		
ライトバーの設定	80-4		
カーブトラックの設定	80-6		
AutoTrac の設定	80-8		
アドバンスト AutoTrac の設定	80-9		
AutoTrac Universal	80-9		
外部 GreenStar Lightbar	80-9		
Swath Control Pro			
Swath Control Pro の操作	85-1		
噴霧器での Swath Control Pro の有効化	85-1		
播種用機具での Swath Control Pro の有効化	85-2		
セクションステータスバー	85-2		
精度	85-2		
Swath Control Pro 設定	85-3		
ターンオン時間とターンオフ時間の設定	85-3		
Swath Control のターンオン / ターンオフの設			
定について	85-4		
Swath Control Pro 設定クイックシート — メー			
トル法	85-7		
Swath Control Pro 設定クイックシート — SAE	85-9		
データ管理			
データ管理	90-1		
データの転送	90-1		
USB ストレージデバイスへのデータのバック			
アップ	90-1		
USB ストレージデバイスからのデータのイン			
ポート	90-2		
サードパーティ製ソフトウェアからのデータの			
インポート	90-2		
内部メモリの残量の表示	90-2		
内部メモリからのデータの削除	90-3		
誘導トラックの消去	90-3		
データの消去	90-3		
トラブルシューティングと診断			
誘導アラーム	95-1		
メッセージセンター	95-4		
再プログラムエラーコード	95-9		
アラーム画面	95-10		
診断アドレス	95-12		

安全

安全情報の確認

これは安全警告マークです。機械上、またはマニュアル内にこのマークのある場所では、けがをしないように注意してください。

推奨されている注意事項と安全操作の慣行に従ってください。



DX,ALERT-40-29SEP98-1/1

T81389—UN—2&JUN13

シグナルワードの確認

シグナルワード「危険」、「警告」、「注意」は安全警告マークと共に使用されます。「危険」は最も重大な危険要素を示します。

「危険」または「警告」安全標示ラベルは、特定の危険要素の近くにあります。一般注意事項は「注意」安全標示ラベルに記載されています。「注意」はこのマニュアルに記載されている安全上の注意事項への注意も促しています。

 危険

 警告

 注意

DX,SIGNAL-40-03MAR93-1/1

TS187—40—20JUN12

安全上の注意事項の順守

機械上の安全標示ラベルと当マニュアルに記載されているすべての安全上の注意事項を注意深く読んでください。安全標示ラベルを良好な状態に保ってください。安全標示ラベルが足りない場合は補充し、状態の悪いラベルは交換してください。新しい装置部品や修理部品に、最新の安全標示ラベルが付けられているか確認してください。交換用の安全標示ラベルは担当の John Deere 取扱店から入手できます。

販売業者から供給される部品については、このオペレータマニュアルに転記されていない追加の安全情報が存在する可能性があります。

適切な機械の操作方法とコントロールの使用方法を習得してください。説明なしで他の人に操作させないでください。

機械を適切な作動状態に保ってください。許可なく機械



を改造すると、機能や安全性を損なう可能性があり、機械寿命に影響を及ぼすことがあります。

このマニュアルに不明な点があり、サポートが必要な場合は、John Deere 取扱店までご連絡ください。

DX,READ-40-16JUN09-1/1

TS201—UN—15APR13

安全メンテナンスの慣行

作業を開始する前に、整備の手順を確認してください。
作業域を清潔で乾いた状態に保ってください。

機械が動いている間は、絶対に潤滑、整備、調整を行わないでください。手足や衣類が、動力で駆動される部品に接触しないようにしてください。すべての電源および操作スイッチをオフにして圧力を下げます。装置を地面に降ろし、エンジンを停止します。キーを取り外し、機械が冷めるまで待ちます。

整備作業で持ち上げる必要のある機械部品をしっかりと固定してください。

すべての部品を良好な状態、および正しく取り付けられた状態に保ってください。破損は速やかに修理してください。摩耗、または破損している部品は交換してください。堆積したグリース、オイル、ごみなどは取り除いてください。

自走式装置では、電気システムの調整や機械の溶接作業を開始する前に、バッテリーアースケーブル (-) をバッテリーから取り外してしてください。

被牽引インプルメントでは、電気システム部品の整備や機械の溶接を開始する前に、トラクターからワイヤハーネスを取り外します。



TS218—UN—23AUG88

DX,SERV-40-17FEB99-1/1

電子部品とブラケットの安全な取り扱い

装置への電子部品の取り付けまたは取り外し中に落下すると、大けがをすることがあります。取り付け位置に容易に近づけるように、はしごや作業台を使用してください。安全で強固な足場と手掛りを使用してください。濡れたり凍ったりした状態での部品の取り付け、取り外しは避けてください。

RTK 基地局をタワーその他の高架構造物に設置したり、整備する場合は、認可された昇降器具を使用してください。

インプルメントに使用する測位受信機のマストを設置したり、整備する場合は、適切なつり上げ方法を使用して適切な保護具を着用してください。マストは重いので、取り扱いは容易ではありません。地上または整備用作業台か



TS249—UN—23AUG88

ら近づけない取り付け位置での作業は、2 人で行ってください。

DX,WW,RECEIVER-40-24AUG10-1/1

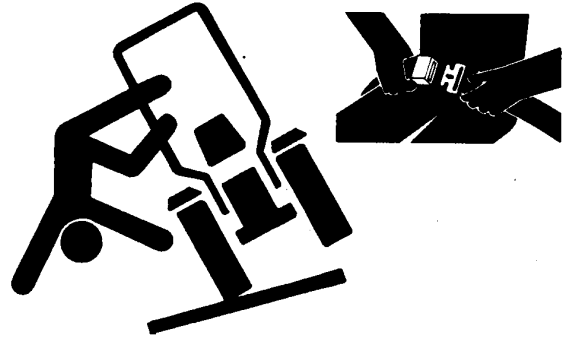
シートベルトの適切な着用

転倒防止構造 (roll-over protective structure、ROPS) またはキャビンを使用する場合はシートベルトを着用して転倒などの事故によるけがをできるだけ防いでください。

ROPS またはキャビンを使用しないで運転する場合にはシートベルトは着用しないでください。

シートベルトの取り付け金具、バックル、ベルト、引き込み部に損傷の見られる場合は、シートベルト全体を交換してください。

シートベルトと取り付け金具は少なくとも年に 1 回点検してください。金具の緩みや、ベルトの傷み (切れ、ほつれ、過剰または異常な擦り切れ、変色、摩耗など) の兆候に注意してください。各機械に対して認可されている交換



TS205—UN—23AUG88

換部品のみを使用してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

DX,ROPS1-40-27NOV12-1/1

ISOBUS インプリメントに関するオペレータマニュアルを読む

GreenStar アプリケーションに加えて、このディスプレイは ISO 11783 標準に適合しているインプリメントのディスプレイ装置としても使用できます。これには ISOBUS インプリメントを制御する機能を含みます。この方法で使用する場合、ディスプレイに表示される情報とインプリメント制御機能はインプリメントにより提供され、インプリメントメーカーが担当します。これらのインプリメント

の機能にはオペレータや周りの人に危険を及ぼすものもあります。使用する前にインプリメントメーカー提供のオペレータマニュアルを読み、マニュアルおよびインプリメント上に記載されている安全上の注意事項をすべて守ってください。

注記：ISOBUS は ISO 標準 11783 を指します。

DX,WW,ISOBUS-40-19AUG09-1/1

ガイダンスシステムの安全な操作

ガイダンスシステムを道路で使用しないでください。道路に入る前にガイダンスシステムを必ずオフ (無効) にしてください。道路輸送中はガイダンスシステムをオン (起動) にしないでください。

ガイダンスシステムは、オペレーターが圃場作業をより効果的に実行できるように支援するためのものです。オペレーターは作業機の進路に対して常に責任があります。

ガイダンスシステムには、車両ステアリングを自動化するアプリケーションが組み込まれています。これには AutoTrac、iGuide、iTEC Pro、ATU、RowSense があります。

オペレータや周りの人がけがしないための注意事項：

- 車両が動いているときは絶対に乗り降りしないでください。
- 機械、インプリメント、およびガイダンスシステムが正しく設定されていることを確認してください。iTEC Pro を使用する場合は、正確な境界が定義されていることを確認してください。
- 周囲の環境に常に警戒し、注意を払ってください。
- 必要に応じてステアリングホイールを制御して、圃場の危険要素、周りの人、装置、その他の障害物を避けてください。
- 視界が悪く、作業機を操作したり、作業機の進路にいる人や障害物を識別することが難しい場合は、操作を停止してください。
- 車両速度を選択するときは、圃場条件、視界、車両構成を考慮してください。

JS56696,0000970-40-10MAY11-1/1

安全標識

自動誘導システムを検出

⚠ 注意： 自動誘導システムが検出されました。誘導システムを道路で起動すると、車両を制御できなくなる可能性があります。

死傷事故を防止するため、道路に入る前に誘導システムを無効にしてください。

このメッセージは、自動誘導システムを装備している車両で起動時に表示されます。



OUO6050,0001219-40-08OCT09-1/1

GreenStar システムの概要

このマニュアルをお読みください

PC10857JC—UN—13APR09

GreenStar ディスプレイで Manual Guidance、On-screen Mapping、AutoTrac™、John Deere™ Swath Control Pro™ などの GreenStar アプリケーションを操作する前に、このマニュアルをよく読み、安全で適切な操作に必要なコンポーネントや手順について理解してください。この

AutoTrac は Deere & Company
John Deere は Deere & Company の商標です。
Swath Control Pro は Deere & Company の商標です。



「Menu (メニュー)」ボタン

マニュアルは、メニューボタンを使用してアクセスできる GreenStar アプリケーションについて説明しています。

RN38933,00000F0-40-10AUG11-1/1

GreenStar Basic 情報

このセクションでは、GreenStar システムで利用可能な機能について説明します。Manual Guidance と On-Screen Mapping は、使用許諾契約書に同意した後にのみ使用できます。以下のオプションのアクティベーションを購入し、26 桁のアクティベーションコードによりロック解除できます。

- **AutoTrac™ (SF1、SF2、RTK)**：車両を定義済みの直線、曲線、適応曲線進路に自動的に誘導します。
- **PivotPro**：センターピボット灌漑設備を備えた圃場用の定義済み同心円に車両を自動的に誘導します。

- **Swath Control Pro**：GPS や定義済みの境界に基づいて装置や噴霧器のブームセクションを ON/OFF します。

これらのアクティベーションの詳細については、取扱店に問い合わせるか、<http://StellarSupport.com> をご覧ください。各 Pro Module の 15 時間のデモアクティベーションは、ディスプレイに付属しています。

注記：アプリケーションは、StarFire レシーバまたは互換性のあるサードパーティ製レシーバを必要とします。

RN38933,00000F1-40-10AUG11-1/1

手動誘導

手動誘導 (パラレルトラッキングともいう) を使用すると、オペレータは画面上のライトバー、マップ、可聴音を使用して、誘導トラックに沿って手動で操舵できます。さら

に、GreenStar™ Lightbar を追加して、GreenStar ディスプレイのコンパニオンとして実行できます。これは、視線内のウィンドシールドに直接取り付けられたセカンダリディスプレイとなります。

RN38933,00000F2-40-10AUG11-1/1

オンスクリーンマッピング

オンスクリーン対象範囲マップは、オペレータが圃場の対象範囲全体を確認する目視基準として機能します。これは、噴霧/散布作業、播種、不耕起播種など、圃場を見ても簡単に対象範囲がわからないアプリケーションで特に重要です。

圃場あたり 1 つの対象範囲マップのみを保存できます。また、圃場を選択していない場合、1 つのマップのみを保存できます。対象範囲マップは、オペレータにより消去されるまでディスプレイの内部メモリに保存されます。

RN38933,00000F3-40-10AUG11-1/1

境界

このディスプレイは、外側の境界と内側の境界をマッピングできます。

- **外側の境界**は圃場の外周を表します。圃場あたり 1 つのみを保存できます。
- **内側境界**は、草原、水路、圃場道路など、耕作されな

い圃場の内側の区域の外周を表します。内側境界は名前を付ける必要があり、圃場あたり複数を保存できません。

境界は面積の計算に役に立ちます。また、Swath Control Pro や Sprayer Pro の操作に必要です。境界は、車両を運転中に GPS 付きディスプレイに記録できます。

RN38933,00000F4-40-10AUG11-1/1

AutoTrac

AutoTrac™ は、アシステッドステアリングシステムで、機械が圃場の作成された誘導ラインを走行するときにオペレータはステアリングホイールから手を離すことができま

す。オペレータは、畝の終端で引き続き機械を旋回させる必要がありますが、再開ボタンを押すだけで AutoTrac™ が制御を再獲得して隣接するパスでの車両の操舵を開始します。

RN38933,00000F5-40-10AUG11-1/1

Swath Control Pro

Swath Control Pro は、以下の条件に基づいてセクションを自動的に ON/OFF にします：

- **前の対象範囲**：システムは、すでに作業を終えた区域に入ったときにセクションを OFF にします。
- **Exterior Boundaries (外側境界)**：システムは、前に記録した外側境界の外に出たときにセクションをオフにします。境界内に再び入った場合、セクションは ON になります。
- **Interior Boundaries (内側境界)**：内側境界、または非噴霧ゾーンは任意の圃場について定義できます。システムは、前に記録した内側境界の内側を通過したときにセクションをオフにします。境界から出たときにセクションは ON になります。

スクリーン上のマップは、セクションを ON/OFF するときの視覚的基準をオペレータに提供します。

Swath Control Pro は、以下に示す互換性のあるソフトウェアを備えた車両または作業機のみで機能します：

- SprayStar バージョン 5.11 以上
- 5430 噴霧器 (欧州のみ)
- すべてのバージョンの GS Rate Controller
- すべてのバージョンの SeedStar 2：播種機、エアカート、1990CCS

注記：15 時間 (実際の使用時間) デモコードは新品の全ディスプレイで使用可能です。Swath Control Pro を起動し、マスタースイッチを ON にすると、15 時間のカウントダウンが始まります。デモ期間が終了すると、Swath Control Pro は John Deere 販売店からアクティベーションコードを購入してディスプレイに入力するまで使用できません。

RN38933.00000F6-40-10AUG11-1/1

ライセンス契約

ディスプレイメニューの GreenStar タブに初めてアクセスすると、ライセンス契約が表示されます。ディスプレイの購入者は契約をよく読み、契約条項に同意する場合は「I am the purchaser of this display (私はこのディスプレイの購入者です)」チェックボックスをオンにし、契約を「Accept (承諾)」します。

ライセンス契約は最寄りの John Deere 取扱店から取得するか、www.StellarSupport.com で参照できます。

GreenStar Software License Agreement

SOFTWARE LICENSE AGREEMENT FOR JOHN DEERE DISPLAY UNITS

IMPORTANT - READ CAREFULLY: This software license agreement is a legal contract between you and the licensor ("licensor") identified below and governs your use of John Deere display units (the "display").

By clicking the [Accept] button below, or by activating or otherwise using the display, you are accepting and agreeing to the terms of this license agreement with respect to the software (the "software") that has been pre-installed on your display. You agree that this software license agreement, including the warranty disclaimers, limitations of liability and termination provisions below, is binding upon you, and upon any company on whose behalf you use the software as well as the employees of any such company (collectively referred to as "you") in this software license agreement. If you do not agree to the terms of this agreement, or if you are not authorized to accept these terms on behalf of your company or its employees, please click the [Decline] button to decline these terms and conditions. This license agreement represents the entire agreement concerning the software between you and the licensor and it replaces any prior proposal, representation, or understanding between you and the licensor.

This agreement is also included in the Operator's Manual.

☐ I am the purchaser of this display

Decline Skip Accept

PC10857JD-UN-12APR09

ライセンス契約

RN38933.00000F7-40-10AUG11-1/1

GreenStar アプリケーションのアクティベーション

GreenStar アプリケーションのアクティベーション

重要： アクティベーションコードを入力する前に、日付と時刻をディスプレイで正しく設定する必要があります。

オプションのアプリケーションを操作するには、ソフトウェアアクティベーションが必要です。

- AutoTrac
- PivotPro
- Swath Control Pro

アクティベーションは、最寄りの John Deere 取扱店から購入できます。ディスプレイソフトウェアのアクティベーションコードは、StarFire の 24 桁 GPS アクティベーション番号とは別です。アプリケーションを起動するには、以下のアイテムが必要です。

- 6 桁の COMAR 注文番号 (取扱店から取得)
- ディスプレイシリアル番号 (ディスプレイで確認)
- ハードウェア品番 (ディスプレイで確認)
- ディスプレイチャレンジコード (ディスプレイで確認)

購入したアプリケーションの取扱店から 6 桁の COMAR 注文番号を取得したら、<http://StellarSupport.com> に進んで 26 桁のアクティベーションコードを取得します。次の手順に従います。

1. (「メニュー」 > 「GreenStar」 > 「設定」 > 「アクティベーション」)
2. ディスプレイのシリアル番号とチャレンジコードを確認します。
3. <http://StellarSupport.com> に進み、「Activations (アクティベーション)」下で「GreenStar application (GreenStar アプリケーション)」を選択します。アカウントを登録する必要がある場合があります。
4. ディスプレイモデルを選択し、シリアル番号、品番、チャレンジコードを入力します。

PC10857JC—UN—13APR09

PC13916—UN—25JUL11

「Menu (メニュー)」ボタン



PC10857JF—UN—13APR09

「GreenStar」ボタン



PC10857JG—UN—13APR09

「設定」ボタン



「アクティベーション」ボタン

5. 画面に表示されるメッセージに従って、26 桁のコードを取得します。
6. 26 桁のコードをディスプレイに入力します (「メニュー」 > 「GreenStar」 > 「設定」 > 「アクティベーション」 > 「コードの入力」)。
7. 「Activations (アクティベーション)」ページ領域に「Activated (アクティベーション済み)」と表示されます。
8. 以上で、ディスプレイのソフトウェアアクティベーション処理は完了です。購入したアクティベーションは、他の GreenStar ディスプレイからこのディスプレイに移転できることを覚えておいてください。

アクティベーションプロセス中に質問や問題がある場合は、AMS Customer Contact Center にお問い合わせください。

北米：1-888-953-3373

CZ76372,000034E-40-23AUG11-1/1

アクティベーションの管理

各アプリケーションのアクティベーションのチェックボックスをオンまたはオフにすることで、対応するボタンと機能を表示または非表示にすることができます。対応するアプリケーションを使用するには、チェックボックスをオンにする必要があります。使用中でないアクティベーションをオフにすると、対応するボタンと機能は表示されなくなり、ディスプレイのナビゲーションがシンプルになります。

各アプリケーションを 15 時間試用できるデモアクティベーションが使用可能です。AutoTrac のデモは既定でオンになります。Swath Control などの別のデモを試用するには、オンにすると、アプリケーションに対応する装置コントローラが接続されている場合は、Swath Control のボタンと機能がディスプレイに表示されます。

「GreenStar メイン」 > 「設定」 > 「アクティベーション」に進みます。

重要： 対応する機能がセットアップされ、起動されている場合、デモアクティベーションをオフにしても、アクティベーション時間のカウントダウンは停止しません。対応するボタンが表示されなくなるだけです。

GreenStar - Settings

Hardware Part Number: **RE308025E**
 Serial Number: **RWSDU-A123456**
 Challenge Code: **abcdef**
 Confirmation Code: **opqr**

Enter
Code

Component	Status
PivotPro Demo Activated on	15.0 hrs left 02-02-2008 ☒
AT RowSense Demo Activated on	15.0 hrs left 03-15-2008 ☒
AutoTrac Demo Activated on	15.0 hrs left 09-21-2008 ☒
Swath Control Demo Activated on	15.0 hrs left 10-22-2008 ☒

PC12943—UN—05OCT10

RN38933,00000F9-40-10AUG11-1/1

GreenStar 機能のロック

動作原理

アクセスマネージャを使用すると、ディスプレイ上のほとんどすべての機能へのユーザーアクセスを管理できます。操作をシンプルにし、誤った設定変更を減らすため、オペレーターに対して機能をロックできます。「オペレーターモード」で機能を一度ロックすると、「所有者モード」に入ってそれらの機能を使用するにはパスワードが必要になります。現行パスワードはメッセージセンターを使用して取得できます。パスワードは診断アドレス 62 に保管され

ます。診断アドレスの表示方法については、「トラブルシューティングおよび診断」を参照してください。

マルチディスプレイ操作

アクセスマネージャを実行するアームレストディスプレイも装備した John Deere 車両のコーナーポストに、GS3 2630 ディスプレイを取り付ける場合があります。この場合、アクセスマネージャの設定とモードはディスプレイ間で自動的に転送されません。各ディスプレイで個別に設定する必要があります。

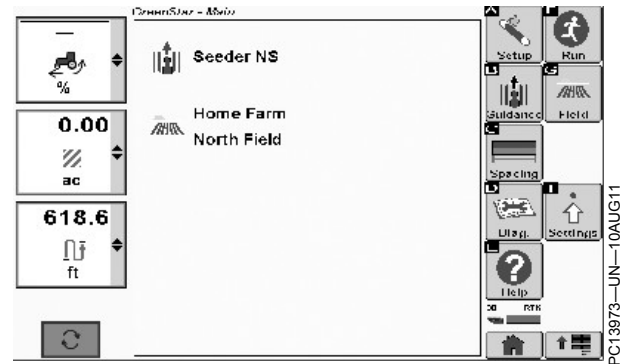
RN38933,00000FA-40-10AUG11-1/1

GreenStar メイン

GreenStar メインページ

GreenStar メインページは、GreenStar の機能へのアクセスの中心で、現在選択している依頼主、農場、圃場、誘導トラックを表示します。

注記：一部のボタンやソフトキーは、これらのボタンに関連するハードウェアや機能がそれぞれ使用可能な場合にのみ表示されます。



GreenStar メインページ

RN38933,0000072-40-10AUG11-1/10

セットアップウィザード：操作の前に完了する必要があります。最適なシステムパフォーマンスを実現するには、各手順を完了してください。

PC10857JH—UN—13APR09



セットアップウィザード

RN38933,0000072-40-10AUG11-2/10

「実行」：システムがすでにセットアップされている場合は、「実行」ページに戻ります。

PC10857JI—UN—13APR09



RUN

RN38933,0000072-40-10AUG11-3/10

「誘導のクイックチェンジ」：追跡モードを変更するか、トラックを編集します。

PC10857JJ—UN—13APR09



誘導のクイックチェンジ

RN38933,0000072-40-10AUG11-4/10

「圃場のクイックチェンジ」：圃場を変更するか、境界を作成します。

PC10857JK—UN—13APR09



圃場のクイックチェンジ

RN38933,0000072-40-10AUG11-5/10

「間隔のクイックチェンジ」：装置幅およびトラックの間隔を変更します。

PC13230—UN—31MAR11



間隔のクイックチェンジ

RN38933,0000072-40-10AUG11-6/10

次のページへ

「GreenStar 診断」

PC10857JL—UN—13APR09



GreenStar 診断

RN38933,0000072-40-10AUG11-7/10

GreenStar 設定

PC10857JF—UN—13APR09



「設定」ボタン

RN38933,0000072-40-10AUG11-8/10

「ヘルプ」：ヘルプテキストを左領域に表示します。

PC10857JM—UN—13APR09



ヘルプ

RN38933,0000072-40-10AUG11-9/10

「GreenStar」ボタンを選択して、GreenStar アプリケーションのほとんどのページから GreenStar メインページに戻ることができます。

PC13916—UN—25JUL11



「GreenStar」ボタン

RN38933,0000072-40-10AUG11-10/10

セットアップウィザード

セットアップウィザード

PC10857JH—UN—13APR09

セットアップウィザードは、GreenStar システムのセットアップを順を追って案内します。

セットアップには、以下の 2 種類のセットアップモードがあります。

- **基本モード**では、ストレートトラック誘導をすばやくセットアップして、他のセットアップデータを既定値に設定できます。
- **標準モード**では、圃場名、曲線トラック誘導、Swath Control Pro、ドキュメンテーションの使用に必要なすべてのセットアップを案内します。

重要：適切な機器オフセットセットアップなしで発生するマッピングの不正確さがあるため、曲線トラック誘導や Swath Control Pro を使用する場合、基本モードはお勧めしません。

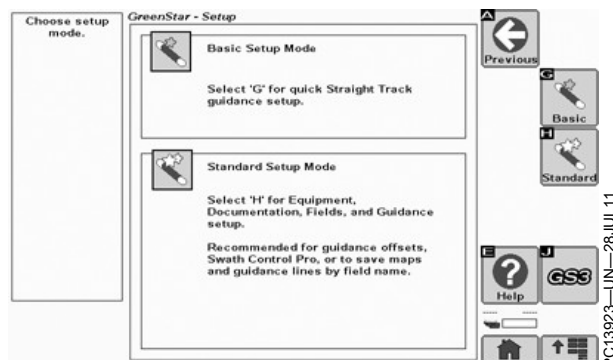
セットアップウィザードでは、必要な入力をしないと先へ進むことができません。このため、すべての入力ボックスに正しい情報を入力することが重要です。

AutoTrac、Swath Control Pro、または単に対象範囲マッピングを実行しているかどうかにかかわらず、適切なセットアップは重要です。機械と装置の寸法は、記録されたマップの精度に影響を与え、誘導トラックへの機械の追従性にも影響を及ぼします。圃場に名前を付けることで対象範囲マップと誘導ラインを圃場別に保存できます。

GreenStar Apex デスクトップソフトウェアを使用して、管理データのセットアップを容易にすることができます。依頼主、農場、圃場、装置名などのセットアップ情報は、Apex で作成してディスプレイに転送できます。機械や装置の寸法は、John Deere が提供しているデータベースから Apex を使用してダウンロードすることができます。



「セットアップウィザード」ボタン



「セットアップウィザード」画面

重要：機械のキースイッチを補助モードにしているときに変更を行った場合は、キーをオフにしてディスプレイが完全にシャットダウンしてから、イグニッションを始動してください。これにより、ディスプレイがシャットダウンされ、セットアップデータが完全にメモリに保存されます。セットアップウィザードで入力項目を変更すると、「次へ」、「前へ」、「GreenStar メイン」ソフトキーを押したときに一時メモリに保存されます。

注記：John Deere データベースからダウンロードした機械や装置の寸法は、お使いの機器の独特な違いに合わせて変更する必要がある場合があります。

GreenStar アプリケーションを実行するには、GPS レシーバが必要です。

依頼主、農場、圃場、誘導ラインなどのほとんどのセットアップ項目について、最大で 250 の名前を入力できます。

RN38933,0000112-40-10AUG11-1/1

基本セットアップモード

基本セットアップウィザードは、ストレートトラック誘導を実行するのに最低限必要なもののみを順を追って案内します。他のすべてのセットアップは、既定値に設定されます。すべての誘導ラインまたは対象範囲マップは、グローバル誘導ラインおよびマップとして保存されます。グローバル誘導ラインおよびマップは、圃場名を選択していない場合にのみ使用できます。このモードを使用しているとき

は、対象範囲マップをより頻繁にクリアする必要があります。

設定を標準セットアップモードを使用して以前設定した場合、これらの設定は基本セットアップモードに入ったときに既定値にリセットされます。これらの設定は、標準モードまたはメインページのクイックチェンジボタンを使用してもう一度選択することができます。

RN38933,0000113-40-10AUG11-1/7

1. 「Basic Wizard (基本ウィザード)」ボタンを選択します。

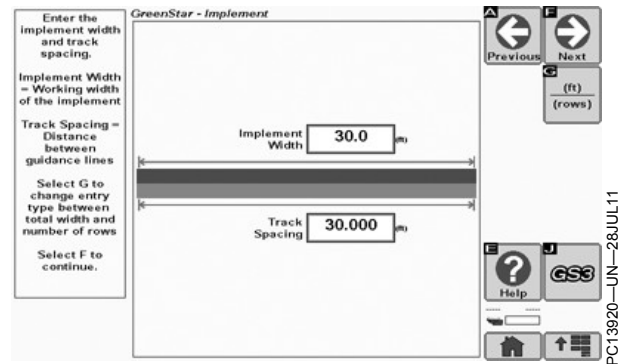
PC13195—UN—24MAR11



次のページへ

RN38933,0000113-40-10AUG11-2/7

2. 必要なトラックの間隔を入力して、必要なオーバーラップを定義するか、パス間でスキップします。



RN38933.0000113-40-10AUG11-3/7

3. 「次へ」ボタンを選択します。

PC10857.JP-UN-13APR09



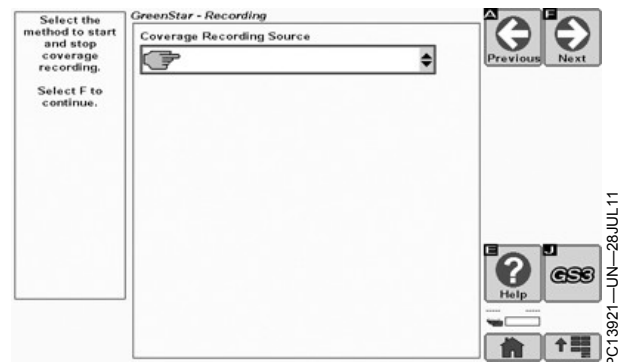
Next (次へ)

RN38933.0000113-40-10AUG11-4/7

4. 記録ソースを選択して、対象範囲の記録を ON/OFF します。

注記： 記録が起動する最低走行速度は約 1.6 km/hr (1.0 mph) で、装置コントローラに応じて異なります。

機械または装置に自動記録ソースが装備されている場合、リストボックスに「Auto (自動)」が表示され、無効になります。



RN38933.0000113-40-10AUG11-5/7

5. 「次へ」ボタンを選択します。

PC10857.JP-UN-13APR09

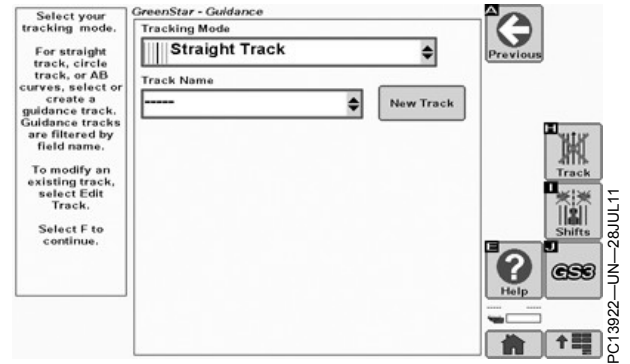


次へ

次のページへ

RN38933.0000113-40-10AUG11-6/7

6. Tracking Mode (追跡モード) を「Straight Track (ストレートトラック)」に設定し、トラック名を入力します。名前を作成したら、追跡ラインを設定します。誘導ラインのセットアップについて詳しくは、「誘導トラックのセットアップ」セクションを参照してください。誘導ラインを設定したら、ディスプレイは使用する準備が整っています。



RN38933,0000113-40-10AUG11-7/7

標準セットアップモード

PC13200-UN-25MAR11

標準セットアップウィザードでは、誘導、ドキュメンテーション、Swath Control Pro が完全に機能するために完了する必要があるディスプレイの異なるセクションの手順を順を追って案内します。

ページですべての情報を完了したら、「次へ」ボタンを押して次のセクションに進みます。



標準セットアップ

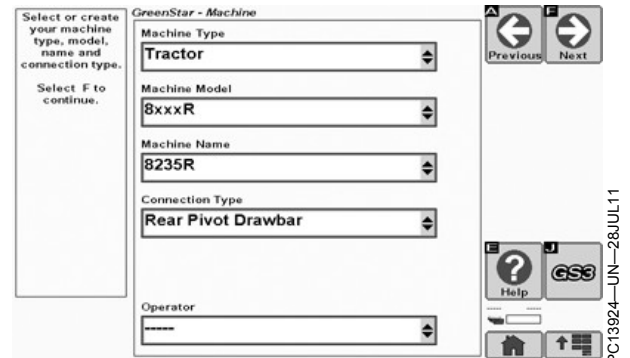
RN38933,0000114-40-10AUG11-1/1

機械

1. 「Machine Type (機械の種類)」(トラクター、コンバイン、噴霧器など) を選択します。ディスプレイで機械が自動的に認識される場合、このリストボックスは灰色表示されます。
2. 使用している機械モデル番号を選択または作成します。ドロップダウンリストには、一部の John Deere 車両があらかじめ入力されています。
3. 機械名を選択または作成します。この名前は、使用している機械をさらに明確に特定するために使用されます。たとえば、操作する 8430 が 2 台ある場合、機械名を「1」と「2」のように設定できます。

注記：機械に関連する設定、オフセット測定値は、機械名に保存されます。

機械が自動的に認識される場合、一部のリストボックスは灰色表示される場合があります。



機械のセットアップページ

次のページへ

RN38933,0000115-40-10AUG11-1/9

セットアップウィザード

PC10857JS—UN—13APR09



リアリジッド 3 点

4. 接続の種類を選択します。以下のオプションを使用できます (例を示しています)。

- リアリジッド 3 点
- リアピボット 2 点
- リアピボット牽引バー

PC10857JT—UN—13APR09



リアピボット 2 点

- リアピボットワゴン連結装置
- フロントリジッド 3 点 (例、コンバインヘッダーまたはフロントマウントモアコンディショナ)

RN38933,0000115-40-10AUG11-2/9

PC10857JU—UN—13APR09



リアピボット牽引バー

PC10857JV—UN—13APR09



リアピボットワゴン連結装置

RN38933,0000115-40-10AUG11-3/9



フロントリジッド 3 点

PC10857JW—UN—13APR09

RN38933,0000115-40-10AUG11-4/9

5. 「次へ」 ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09



Next (次へ)

次のページへ

RN38933,0000115-40-10AUG11-5/9

6. 「**Non-steering Axle Toggle (非ステアリング車軸切り替え)**」を選択して、図で示されているように機械あたりの非ステアリング車軸を変更します。以下は、一部の非ステアリング車軸の場所のリストです。

PC10857JX—UN—13APR09



非ステアリング車軸切り替え

- 列植え作物トラクター (ホイール) リア車軸
 - トラクトラクターリア車軸
- (このポイントは実際にリア車軸の前部のいずれかの場所にあります。ポイントを見つける最良の方法は、圃場操作速度で通常の牽引負荷とバラストを適用して旋回を行うことです。測定点は、土壌がトラックの外側に堆積し始める場所です)。

- (4wd) 四輪駆動フロント車軸
- 自走式噴霧器リア車軸
- コンバイン/SPFHフロント車軸

RN38933,0000115-40-10AUG11-6/9

7. 「**レシーバ側方オフセット切り替え**」を選択して、レシーバセットアップに従って GPS レシーバオフセット方向を変更します。側方オフセットがゼロの場合、方向は問題ありません。

PC10857JY—UN—13APR09



側方レシーバオフセット切り替え

RN38933,0000115-40-10AUG11-7/9

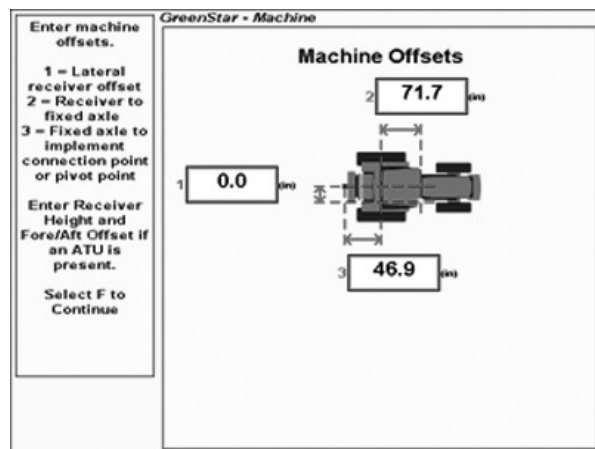
8. 機械オフセットを入力します。これらのオフセットを使用して、マッピングや曲線トラック精度のスキップやオーバーラップを解消します。

1. 機械の中心線から GPS レシーバの中心までの横方向距離です。多くの場合、この距離はゼロです。
2. 非操舵車軸から GPS レシーバの中心まで水平に測定したインライン距離。
3. 非操舵車軸から接続/ピボットポイントまでのインライン距離。

接続/ピボットポイントとは、トラクターが 2 点ピボット装置 (例、大型播種機) を除く装置に接続する場所 (牽引バー、連結装置) です。この場合、連結装置の背後のピボットポイントまでの距離を測定します。

注記：テープメジャーを使用して、機械オフセットを正確に求めます。

これらのオフセットは、機械名に保存されます。



GreenStar 機械

RN38933,0000115-40-10AUG11-8/9

9. 「次へ」ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09



Next (次へ)

RN38933,0000115-40-10AUG11-9/9

作業機

1. 装置の種類 (例、シーダー、耕起、グレインドリル) を選択します。ディスプレイが装置を自動的に認識する場合、このリストボックスは自動的に入力され、入力できません。装置を接続していない場合は、他を使用してください。
2. 使用している装置モデル番号を選択または作成します。ドロップダウンリストには、一部の John Deere 車両があらかじめ入力されています。
3. 装置名を選択または作成します。この名前を使って、使用する装置をさらに特定します。たとえば、1990 シーダーを 2 台使用している場合、装置名を「1」と「2」にすることができます。

注記： オフセット測定値など、装置に関連する設定は、装置名に保存されます。

装置が自動的に認識される場合は、リストボックスが灰色表示される場合があります。

GreenStar - Implement

Select or create your implement type, model and name.
Select F to continue.

Implement Type: **Seeder**

Implement Model: **1990**

Implement Name: **1890/1990 30ft**

Navigation: Previous, Next, Help, Home

Vertical text: PC13925-UN-28JUL11

GreenStar 装置

このディスプレイでは、一度に 1 台の装置のみをセットアップできます。エアカートと播種装置など、複数の装置を運用している場合は、重要な装置 (播種装置) のセットアップを完了してください。

RN38933.0000116-40-10AUG11-1/7

4. 「次へ」ボタンを選択します。

PC10857JP-UN-13APR09



Next (次へ)

次のページへ

RN38933.0000116-40-10AUG11-2/7

5. 「装置側方オフセット切り替え」を選択して、装置のセットアップに従って装置オフセット方向を変更します。側方オフセットがゼロの場合、方向は問題ありません。

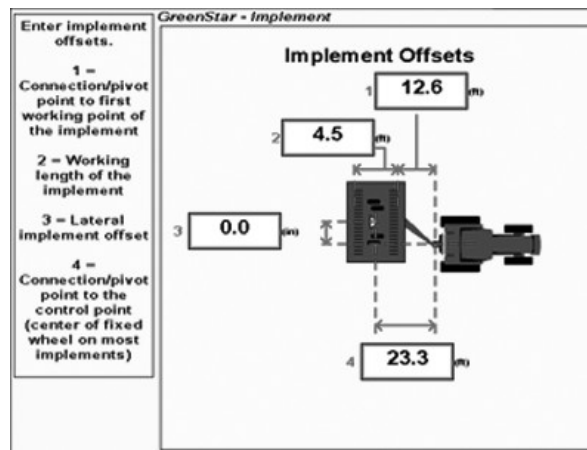
6. 「Implement Offsets (装置のオフセット)」を入力します。これらのオフセットは、車両に対する実際の装置位置を指定します。これは、対象範囲マッピングや Swath Control Pro のスキップやオーバーラップの解消にとって重要です。

1. 接続/ピボットポイントから装置の最初の作業ポイントまでのインライン距離。
2. 装置のインライン作業長さ。
 - a. 土工装置では、これはスライプのフロントランクまたはポイントからリアランクまでの距離です。
 - b. 標準型播種機または牽引式噴霧器では、この寸法はゼロであり、オフセット 1 は種子が降下する場所または噴霧器ブームの場所に拡張されます。

注記： オフセット 1 + オフセット 2 = Swath Control がセクションの ON/OFF に使用するポイント。

3. 接続/ピボットポイントから装置の制御ポイントまでの横方向の距離。このオフセットは、ほとんどの一般的な装置でゼロです。装置のオフセットの例には、モアコンディショナ、調整可能ヒッチ クロスバーがない場合は偶数の 38 cm (15 in) 条を持つほとんどのスプリットロー播種機 (例、24R15 や 32R15 など) があります。
4. 接続ポイントから装置の制御ポイントまでのインライン距離。3 点取り付け型装置の場合、この距離はゼロです。

接続/ピボットポイントとは、車両が 2 点ピボット装置 (例、大型播種機) を除く装置に接続する場所 (牽引バー、連結装置) です。この場合、連結装置の背後のピボットポイントまでの距離を測定します。



PC10857KF—UN—13APR09

GreenStar 装置



装置の**作業ポイント**は、操作に応じて、接地、噴霧器ブーム、作物のかみ合い、種子降下のポイントです。

装置の**制御ポイント**は、通常固定ホイールの中心です。コンバインヘッダーでは、これは作物が収穫されるポイントのヘッダーの中心です。

注記： テープメジャーを使用して、装置オフセットを正確に求めます。装置が地面に接触したときに寸法が変わる可能性があるため、これらの寸法を圃場で調整する必要がある場合があります。

これらのオフセットは、装置名に保存されます。

RN38933,0000116-40-10AUG11-3/7

7. 「次へ」ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09



Next (次へ)

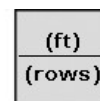
RN38933,0000116-40-10AUG11-4/7

8. 装置の幅とトラックの間隔の入力の種類 (全幅または列数) を選択します。場合によっては、トラックの間隔を列数で入力すると精度を上げることができます。

PC10857KB—UN—13APR09

注記： 値を入力した後に入力の種類を切り替えると、値の精度が低下する場合があります。

9. 装置幅を入力します。これは、装置/ブームの実際の対象範囲面積で、Performance Monitor での総面積の計算に使用できます。



(ft)(列)

注記： ディスプレイが SeedStar2 などの装置コントローラを自動的に認識する場合、このリストボックスは自動的に入力され、入力できません。

次のページへ

RN38933,0000116-40-10AUG11-5/7

10. AutoTrac、Parallel Tracking、対象範囲マッピングに使用する必要なトラックの間隔を入力し、パス間の必要なオーバーラップとスキップを定義します。

例：

- 反対方向の隣接するパスとの合計オーバーラップが 1 foot で、30 foot 装置の場合、29.5 feet と入力します。
- オーバーラップなしの場合は、装置幅と同じ値を入力します。

Enter the implement width and track spacing.
Implement Width = Working width of the implement
Track Spacing = Distance between guidance lines
Select G to change entry type between total width and number of rows
Select F to continue.

GreenStar - Implement

Implement Width (m)

Track Spacing (m)

PC13552—UN—03MAY11

Enter the implement width and track spacing.
Implement Width = Working width of the implement
Track Spacing = Distance between guidance lines
Select G to change entry type between total width and number of rows
Select F to continue.

GreenStar - Implement

Number of Rows (rows)

Row Width (m)

Track Spacing (rows)

Row Width (m)

PC13553—UN—03MAY11

RN38933,0000116-40-10AUG11-6/7

11. 「次へ」ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09



Next (次へ)

RN38933,0000116-40-10AUG11-7/7

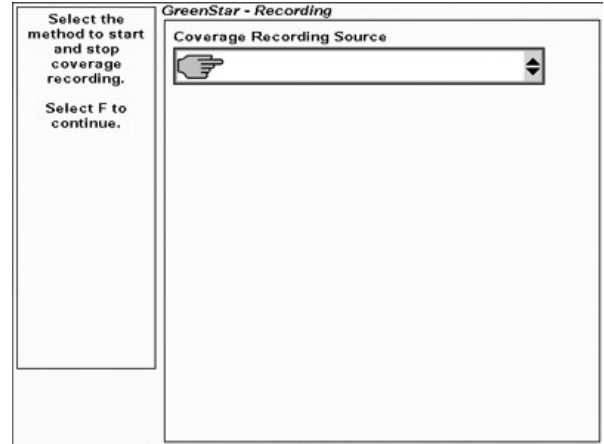
記録ソース

1. 記録ソースを選択して、対象範囲の記録を ON/OFF します。以下は、車両タイプに応じて利用可能な記録ソースオプションです。

- : 手動記録
オペレータは、「Run (実行)」ページで「Recording (記録)」ボタンを押します。
- : 自動
コントローラで作動する記録
- : 後部 3 点連結装置
- : SCV I~SCV VI
- : フロント PTO
- : リア PTO
- : 装置スイッチ開
- : 装置スイッチ閉

注記：記録が起動する最低走行速度は約 1.6 km/hr (1.0 mph) で、装置コントローラに応じて異なります。

機械または装置に自動記録ソースが装備されている場合、リストボックスに「Auto (自動)」が表示され、無効になります。



PC13554—UN—03MAY11

RN38933,0000117-40-10AUG11-1/6

PC13203—UN—25MAR11



手動記録

PC10857XJ—UN—16JUN10



「手動記録」ボタン

RN38933,0000117-40-10AUG11-2/6

PC13204—UN—25MAR11



後部 3 点連結装置

PC13205—UN—25MAR11



RN38933,0000117-40-10AUG11-3/6

PC13206—UN—25MAR11



フロント PTO

PC13207—UN—25MAR11



リア PTO

次のページへ

RN38933,0000117-40-10AUG11-4/6

PC13208—UN—25MAR11



装置スイッチ開

PC13209—UN—25MAR11



装置スイッチ閉

RN38933.0000117-40-10AUG11-5/6

2. 「次へ」 ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09



次へ

RN38933.0000117-40-10AUG11-6/6

フィールド

「Select a Field (圃場を選択する)」チェックボックスをオンにします。これにより、ユーザーは、依頼主、農場、圃場の名前を入力できます。

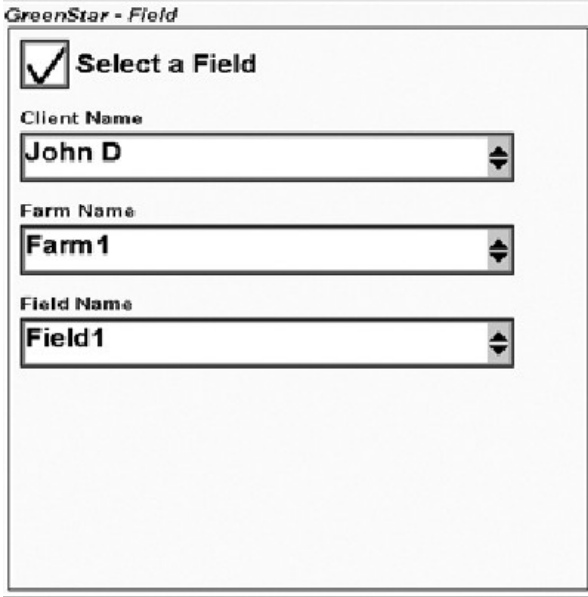
リストの管理

「Field (圃場)」画面のドロップダウンリストには、<リストを管理する> オプションがあります。この項目を選択すると、「Data Cleanup (データのクリーンアップ)」画面を使用して、項目をドロップダウンリストから削除できます。

圃場のセットアップ

- 依頼主名を選択または作成します。農場と圃場は依頼主別に編成されます。依頼主はサービスプロバイダにとって重要ですが、多くのオペレータにとって依頼主は常に同じです。
- 農場名を選択または作成します。
- 圃場名を選択または作成します。対象範囲マップと誘導トラックは圃場別に編成されます。

圃場を選択しないで、「グローバル」対象範囲マップおよび誘導トラックを作成することができます。一度に保存できるグローバル対象範囲マップは 1 つだけです。圃



依頼主、農場、圃場名

場を選択した場合、グローバル誘導トラックは選択できないことに注意してください。

PC13555—UN—03MAY11

RN38933.0000118-40-10AUG11-1/2

4. 「次へ」 ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09



「Next (次へ)」ボタン

RN38933.0000118-40-10AUG11-2/2

誘導トラックのセットアップ

誘導トラック

注意： AutoTrac の起動中、オペレータは進路の終端での操舵と衝突回避の責任があります。道路輸送中は AutoTrac システムを ON (起動) にしないでください。

道路に入る前に必ず AutoTrac システムを OFF (解除、無効化) にしてください。AutoTrac をオフにするには、「STEER OFF」と表示されるまで「STEER ON/OFF」ボタンを切り替えます。

セットアップウィザードの最後の手順では、誘導トラックを作成、編集、または選択します。

1. 手動誘導または AutoTrac の追跡モードを選択します。追跡モードについて詳しくは、「誘導の操作」セクションを参照してください。



RN38933,0000051-40-26JUL11-1/9

- ストレートトラック：直線の平行なパスを使用します。

PC10857KS—UN—14APR09



直線軌道

RN38933,0000051-40-26JUL11-2/9

- AB カーブ：カーブは、手動走行したカーブ進路と 2 つの端点（始点と終点）を使用して平行なパスを生成します。

PC10857KT—UN—14APR09



AB 曲線

RN38933,0000051-40-26JUL11-3/9

- 適応曲線：手動走行した初回パスを使用し、次に前のパスを外れて誘導します。

PC10857KU—UN—14APR09



適応曲線

RN38933,0000051-40-26JUL11-4/9

- サークルトラック (Pivot Pro Activation でのみ利用可能)：センターピボット位置を使用して、同心円（トラック）を定義します。

PC10857KV—UN—14APR09



サークルトラック

次のページへ

RN38933,0000051-40-26JUL11-5/9

- ローファインダー：立毛列植え作物用途に使用され、走行パスの終端にマークを付けてオペレータを次の走行パスにガイドします。

PC10857MB—UN—14APR09



ローファインダー

「Guidance (誘導)」を使用しない場合は、「Guidance OFF (誘導 OFF)」を選択し、「次へ」ボタンを選択します。

- ストレートトラック、AB カーブ、またはサークルトラックモードを選択した場合は、メモリに保存されている誘導トラックを選択するか、作成する新しい誘導トラックに名前を付けます。

- 以前定義した誘導トラックを選択して変更したい場合は、「**Edit Track (トラックを編集する)**」チェックボックスをオンにします。

注記： 選択した圃場の誘導トラックのみがリストに表示されます。圃場を選択しなかった場合、グローバルトラックがリストに表示されるか、作成されます。

RN38933,0000051-40-26JUL11-8/9

- 選択したトラックに関連付けられているすべてのシフトを消去するには、「**シフトの消去**」を選択します。

PC10857KW—UN—14APR09



変更の消去

RN38933,0000051-40-26JUL11-7/9

- 選択したトラックをメモリから削除するには、「**Delete Track (トラックの削除)**」を選択します。

PC10857XK—UN—16JUN10



トラックの削除

RN38933,0000051-40-26JUL11-8/9

- 「次へ」ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09

各トラッキングモードで誘導トラックを作成する手順については、「誘導の操作」セクションを参照してください。



Next (次へ)

RN38933,0000051-40-26JUL11-9/9

誘導トラックのセットアップの繰り返し

PC13916—UN—25JUL11

セットアップウィザードを完了した後、「Guidance Track Setup (誘導トラックのセットアップ)」ページに戻って変更したり、新しい誘導ラインを作成するには、「RUN (実行)」ページまたは「GreenStar MAIN (GreenStar メイン)」ページの「GUIDANCE QUICK CHANGE (誘導のクイックチェンジ)」ボタンを選択します。

PC10857JJ—UN—13APR09



GreenStar メインページ



誘導のクイックチェンジ

RN38933,0000052-40-25JUL11-1/1

GreenStar 走行ページ

セットアップウィザードを完了した後、「Run (走行)」ページを使用して誘導とマッピングを操作します。「GreenStar MAIN (GreenStar メイン)」ページで「RUN (走行)」を選択して「Run (走行)」ページにアクセスします。

オフトラック誤差 (A) : オフトラックがボックスに数字で表示されます。オフトラック誤差は、99 cm (35 in) まで cm (in) 単位で表示されます。オフトラック誤差が 99 cm (35 in) を超えると、表示される距離は m (ft) 単位に変わります。

トラック番号 (B) : 車両を誘導しているトラックの番号を表します。また、圃場に設定された元のトラック 0 からのトラックの方向も示します。

誘導アイコン (C) : このアイコンは相対寸法の機械と装置を表しています。機械上の三角形は制御点を表し、機械の誘導に使用され、機械オフセット測定値により定義されます。

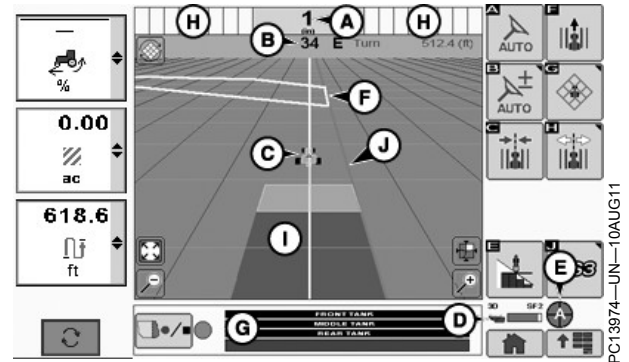
GPS インジケータ (D) : StarFire レシーバが (3D、SF2、SF1、RTK) で作動している精度レベルを示します。StarFire 以外の GPS レシーバを使用している場合、「3D GPS」というテキストが表示されますが、インジケータバーは埋められません。

AutoTrac ステータス円グラフ (E) : (「AutoTrac」セクションを参照)

内部境界 (F)

Swath Control Pro ステータスバー (G)

進路精度インジケータ (H) : オフトラック誤差の視覚的インジケータです。インジケータは、オフトラック誤差ボックスの両側の 8 つのボックスで構成されています。ボックスが点灯し、AB ラインに戻るために車両を操舵し



PC10857JI-UN-13APR09

GreenStar 走行ページ



RUN (走行)

- | | |
|------------------------|-------------------------------|
| A : オフトラック誤差 | F : 内部境界 |
| B : トラック番号 | G : Swath Control Pro ステータスバー |
| C : 誘導アイコン | H : 進路精度インジケータ |
| D : GPS インジケータ | I : 対象範囲 |
| E : AutoTrac ステータス円グラフ | J : 外部境界 |

なければならない方向を示します。各矢印は距離を表します (既定値は 10 cm (4 in) です)。距離と操舵方向は「Lightbar Settings (ライトバーの設定)」ページで定義できます。

対象範囲 (I)

外部境界 (J)

注記 : 一部のソフトキーは、AutoTrac のコントロールなど、これらのボタンに関連するハードウェアや機能が使用可能な場合にのみ表示されます。

RN38933,0000053-40-10AUG11-1/21

AutoTrac 操舵 ON/OFF : AutoTrac を有効/無効にします。

PC10857LA-UN-14APR09



AutoTrac 操舵 ON/OFF

RN38933,0000053-40-10AUG11-2/21

AutoTrac ステアリング感度の増加

PC10857LB-UN-14APR09

ステアリング感度の値は、「AutoTrac settings (AutoTrac の設定)」ページで入力することもできます。



AutoTrac ステアリング感度の増加

RN38933,0000053-40-10AUG11-3/21

次のページへ

AutoTrac ステアリング感度の減少

PC10857LC—UN—14APR09



AutoTrac ステアリング感度の減少

RN38933,0000053-40-10AUG11-4/21

記録 ON/OFF：手動記録ソースを選択した場合に対象範囲の記録を ON/OFF します。

PC10857XJ—UN—16JUN10



記録オン / オフ

RN38933,0000053-40-10AUG11-5/21

誘導のクイックチェンジ：「Guidance Setup (誘導のセットアップ)」ページにすばやく進んで、誘導トラックを作成または変更します。

PC10857JJ—UN—13APR09

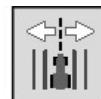


誘導のクイックチェンジ

RN38933,0000053-40-10AUG11-6/21

ShiftTrack (トラック変更)：以下のトラック変更のコントロールに進みます。トラック変更を使用して、機械の位置を設定されたトラックの左、中心、右に調整します。トラック変更を使用して GPS ドリフトを補正できます。ドリフトは、衛星ベースの差分補正される GPS システムに特有のものです。

PC10857NC—UN—24SEP09



トラック変更

RN38933,0000053-40-10AUG11-7/21

トラックの左移動：トラックを左に移動すると、すべての誘導トラックは左に移動します。

PC10857LE—UN—14APR09



トラックの左移動

RN38933,0000053-40-10AUG11-8/21

トラックの右移動：トラックを右に移動すると、すべての誘導トラックは右に移動します。

PC10857LF—UN—14APR09

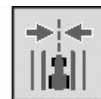


トラックの右移動

RN38933,0000053-40-10AUG11-9/21

トラックの中央移動

PC10857LG—UN—14APR09



トラックの中央移動

RN38933,0000053-40-10AUG11-10/21

次のページへ

誘導トラックのセットアップ

変更の消去

PC10857LH—UN—14APR09



変更の消去

RN38933,0000053-40-10AUG11-11/21

「走行ページに戻る」ソフトキー

PC10857LI—UN—14APR09



「戻る」ボタン

RN38933,0000053-40-10AUG11-12/21

マップのコントロール：以下のマップのコントロールに進みます。

PC10857LJ—UN—14APR09



マップのコントロール

RN38933,0000053-40-10AUG11-13/21

マッピングモードの切り替え

PC10857LK—UN—14APR09



マッピングモードの切り替え

RN38933,0000053-40-10AUG11-14/21

矢印の方向にマップをパンします。

PC10857LM—UN—14APR09



マップを上パン

RN38933,0000053-40-10AUG11-15/21

マップサイズの切り替え：このボタンを選択すると、ソフトキーが非表示になり、マップサイズが大きくなって全画面表示されます。このボタンをもう一度選択すると、マップサイズが小さくなり、ソフトキーが表示されます。

PC10857LQ—UN—14APR09



マップサイズの切り替え

RN38933,0000053-40-10AUG11-16/21

縮小表示

PC10857LR—UN—14APR09



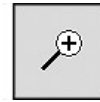
縮小表示

次のページへ

RN38933,0000053-40-10AUG11-17/21

拡大表示

PC10857RA—UN—24SEP09

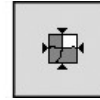


拡大表示

RN38933,0000053-40-10AUG11-18/21

マップを中心に配置：マップを車両上の中心に配置します。

PC10857LT—UN—14APR09

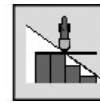


マップを中心に配置

RN38933,0000053-40-10AUG11-19/21

Swath Control Pro ON/OFF 切り替え

PC10857LU—UN—14APR09



Swath Control Pro ON/OFF 切り替え

RN38933,0000053-40-10AUG11-20/21

GreenStar – 「GreenStar メイン」ページへ移動

PC13916—UN—25JUL11



GreenStar メインページ

RN38933,0000053-40-10AUG11-21/21

GreenStar システムの一般的な操作

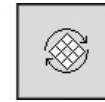
GreenStar システムの一般的な操作

PC10857LK—UN—14APR09

マッピングビュー

「走行」ページは、次を選択して 3 つのビューの間で切り替えることができます。

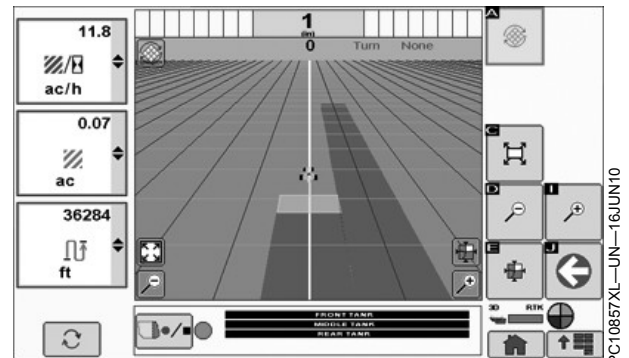
地図上のマッピングモード切り替えボタンまたはソフトウェアキー。



マッピングビュー

RN38933,0000054-40-10AUG11-1/5

透視図

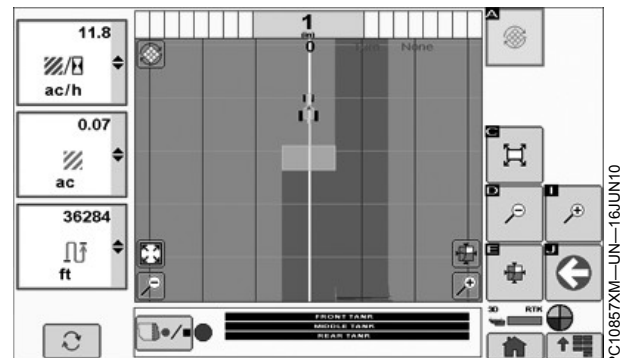


透視図

RN38933,0000054-40-10AUG11-2/5

移動俯瞰ビュー

このマップは、車両を中心とし、車両の走行方向は常に地図の上部に向かっています。「パン」ボタンは無効です。

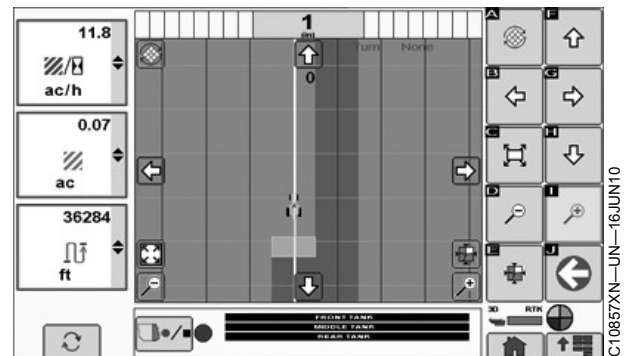


移動俯瞰ビュー

RN38933,0000054-40-10AUG11-3/5

固定俯瞰ビュー

地図は動きません。北は常にマップの上部です。「パン」ボタンを使用して圃場の他の区域を表示します。



固定俯瞰ビュー

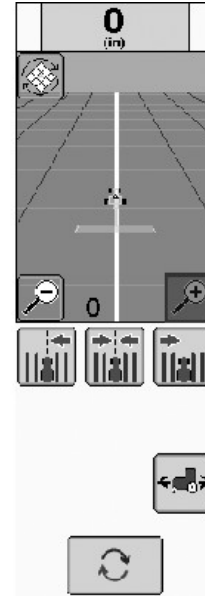
次のページへ

RN38933,0000054-40-10AUG11-4/5

左側領域ビュー

左側領域でマッピングビューを表示し、ホームページで SeedStar2 などの他のアプリケーションを表示できます。ホームページとしてマッピングビューを表示している場合は、マッピングビューは左側領域に表示されません。ボタンが無効になっている場合、ボタンは左側領域ビューに表示されません。GS3 CommandCenter では、このビューは左側領域でトグルボタンを選択することで使用できます。

注記：左側領域のオプションは、使用する車両の種類によって異なる場合があります。



左側領域ビュー

PC13975—UN—10AUG11

RN38933,0000054-40-10AUG11-5/5

圃場の変更

操作のためにディスプレイをセットアップするときは、圃場や誘導トラックをすばやく変更できます。

RN38933,0000055-40-25JUL11-1/5

1. GreenStar メインページ

PC13916—UN—25JUL11



GreenStar メインページボタン

RN38933,0000055-40-25JUL11-2/5

2. 「圃場のクイックチェンジ」ソフトキー

PC10857JK—UN—13APR09

3. 依頼主、農場、圃場を選択または作成します。



「圃場のクイックチェンジ」ソフトキー

RN38933,0000055-40-25JUL11-3/5

4. 「次へ」ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09

5. 必要な追跡モードを選択します。

6. 追跡モードに応じて、誘導トラックを選択または作成します。



「Next (次へ)」ボタン

次のページへ

RN38933,0000055-40-25JUL11-4/5

7. 「次へ」 ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09



「Next (次へ)」ボタン

RN38933,0000055-40-25JUL11-5/5

境界の作成

PC10857JK—UN—13APR09

同様の手順で内部境界と外部境界を作成します。以下の手順では、車両を運転中に境界を作成する処理を説明しています。境界は操作 (播種など) 中に作成できますが、一部の機能は利用できません。



圃場のクイックチェンジ

注記：最初に圃場の外部境界を作成しないと、内部境界を作成することはできません。

1. GreenStar メインページから圃場のクイックチェンジを選択します。

2. 境界を作成する依頼主、農場、圃場を選択または作成します。

RN38933,0000056-40-25JUL11-1/9

3. 「境界」ソフトキーを選択します。

PC10857MC—UN—14APR09

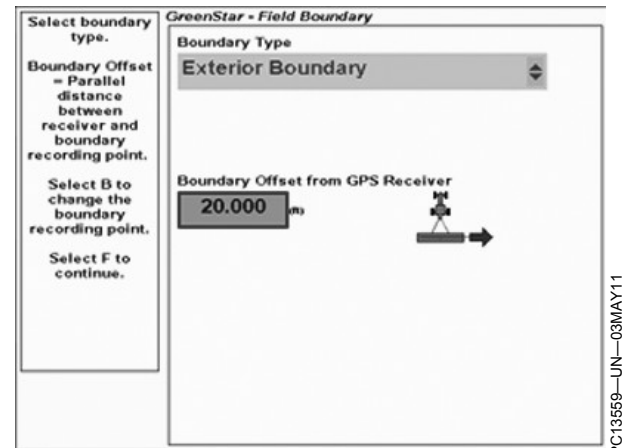


「境界」ソフトキー

RN38933,0000056-40-25JUL11-2/9

4. 作成する境界の種類を選択します。「Interior (内部)」を選択した場合、境界に名前を付ける必要があります。外部境界と内部境界の両方は圃場名に関連付けられます。

5. 境界オフセット距離を入力します。車両の GPS レシーバの中心から、作成される境界線までの距離。



GreenStar 圃場境界

RN38933,0000056-40-25JUL11-3/9

6. 「境界オフセットの切り替え」ソフトキーを選択して、境界記録ポイントの位置を選択します。

PC10857ME—UN—14APR09

- 車両の GPS レシーバの左または右
- 後部装着装置の後部または前部装着装置の左または右 この位置は、装置オフセット 1 および 2 により決定されます。



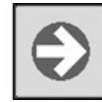
「境界オフセットの切り替え」ソフトキー

次のページへ

RN38933,0000056-40-25JUL11-4/9

7. 「次へ」ボタンを選択します。

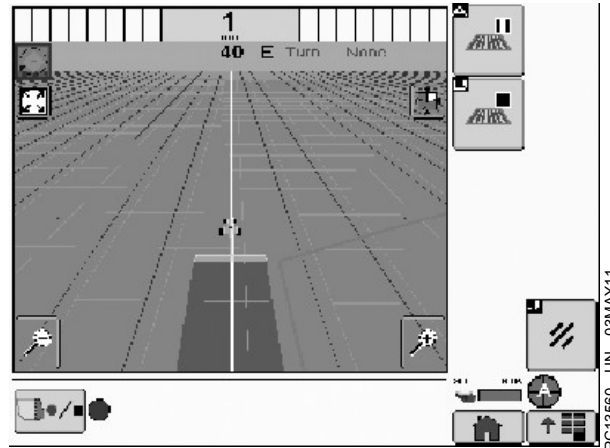
PC10857JP—UN—13APR09



「Next (次へ)」ボタン

RN38933,0000056-40-25JUL11-5/9

8. 車両を 1 秒以上の間動かして、「境界記録の開始」を選択します。



PC10857MF—UN—14APR09

実行ページ



境界記録の開始

RN38933,0000056-40-25JUL11-6/9

- 境界記録の一時停止は、障害物の周囲を走行する場合、またはより正確な境界を得るために圃場の隅に装置を後退させる場合によく使用されます。記録を一時停止した地点から再開した地点までの境界は直線で示されます。

PC10857MH—UN—14APR09



境界記録の一時停止

RN38933,0000056-40-25JUL11-7/9

- 「境界記録の停止」により境界の記録が停止し、保存されます。

PC10857MI—UN—14APR09



境界記録の停止

RN38933,0000056-40-25JUL11-8/9

- 「境界記録のキャンセル」により境界の記録がキャンセルされます。

PC10857XQ—UN—16JUN10



境界記録のキャンセル

RN38933,0000056-40-25JUL11-9/9

9. 境界を完成するには、記録を開始した地点の直前で記録を停止します。停止点と開始点の間に直線が描画されます。

面積の計算

「GreenStar メイン」ページ > 「圃場のクイックチェンジ」 > 「依頼主、農場、圃場の選択」

このディスプレイは、外部境界内の面積から内部境界の面積を差し引いた面積を測定します。面積の値は、境界が作成された後、「圃場のクイックチェンジ」ページの境界画像に表示されます。

PC13916—UN—25JUL11



PC10857JK—UN—13APR06 GreenStar メインページボタン



圃場のクイックチェンジ

RN38933,0000057-40-25JUL11-1/1

対象範囲マッピング

対象範囲マップは、オペレータが圃場の対象範囲全体を確認する目視基準として機能します。「圃場のセットアップ」ページで選択した圃場ごとに 1 つの対象範囲マップを内部メモリに保存できます。対象範囲マップのサイズ制限は、装置の幅、速度、機械が直線を走行する程度に応じ

て、約 202 ~ 1214 ha (500 ~ 3000 acre) です。一部の低速用途では、制限は 30 acre です。

マップごとに記録される最初の対象範囲ポイントは、そのマップの基準点です。基準点から 32 km (20 mi) 以上離れて操作している場合は、マッピングが不正確になり、誤差が多くなります。

RN38933,0000058-40-25JUL11-1/1

対象範囲マップの記録

ソースの自動記録を使用している場合、対象範囲の記録が機能するには、以下のすべてが必要です。

- セットアップウィザードの完了
- GPS 信号 (StarFire 信号が必要)

- マスタースイッチが ON になっている (装備されている場合)
- 少なくとも 1 つのセクションスイッチが ON になっている (装備されている場合)
- 装置が作動位置にあるか、溶剤ポンプが ON になっている (噴霧器)

次のページへ

RN38933,0000059-40-10AUG11-1/2

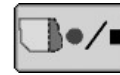
作業機(「ウィスカー」スイッチ)記録ソースを使用している場合、対象範囲の記録が機能するには、以下のすべてが必要です。

- セットアップウィザードの完了
- GPS 信号 (StarFire 信号が必要)
- 装置が作業位置にある
-

手動記録ソースを使用している場合、対象範囲の記録が機能するには、以下のすべてが必要です。

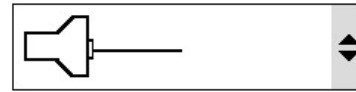
- セットアップウィザードの完了
- GPS 信号 (StarFire 信号が必要)
- 「手動記録」ボタンを ON に切り替えている

PC10857XJ—UN—16JUN10



PC10857KP—UN—13APR09

「手動記録」ボタン



作業機「ウィスカー」スイッチ

注記: *AUTO* または装置切り替えスイッチ記録ソースを使用している場合、手動記録 *ON/OFF* ボタンは無効になります。

RN38933,0000059-40-10AUG11-2/2

対象範囲マップの消去

対象範囲マップを消去(削除)して、ディスプレイのメモリの空き容量を増やします。対象範囲マップは、「Field Setup (圃場のセットアップ)」ページまたは「Map Settings (マップ設定)」で次の順に選択して消去できます。

- 「GreenStar メイン」 >> 「Field Quick Change (圃場のクイックチェンジ)」 >> 「Clear Coverage Maps (対象範囲マップの消去)」
- 「GreenStar メイン」ページ >> 「Settings (設定)」 >> 「Map Settings (マップ設定)」

対象範囲マップを消去するときは、以下のいずれかのオプションを選択します。

- Clear All Field Maps (すべての圃場マップを消去): ディスプレイのすべての対象範囲データを消去します。
- Clear Current Field Map (現在の圃場マップを消去): セットアップウィザードで選択した圃場の対象範囲データを削除します。
- Clear All Maps Except Current (現在のマップ以外のすべてのマップを消去): 選択している圃場の対象範囲データを除き、ディスプレイのすべての対象範囲データを削除します。elected.

以下の 3 つのアラームメッセージにも対象範囲マップの消去のショートカットが付随しています。

PC13916—UN—25JUL11



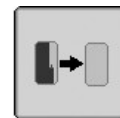
PC10857JK—UN—13APR09

GreenStar メインページ



PC10857XS—UN—16JUN10

圃場のクイックチェンジ



対象範囲マップの消去

1. Field Coverage Map Almost Full (圃場対象範囲マップのメモリがほとんどいっぱいです)
2. Coverage Exists for selected field (選択した圃場の対象範囲は存在します)
3. Field Accuracy Loss due to distance from Reference Point. (基準点からの距離が原因で圃場精度が失われた)

RN38933,000005A-40-25JUL11-1/1

StarFire GPS 精度インジケータ

StarFire™ GPS 精度インジケータは、マップページやホームページのレシーバ画像の横に表示される棒グラフです。これは、現在の GPS 信号の相対的な品質を 0~100 の範囲で表示し、その品質および信号の種類で反復可能な精度を色を変えて示します。品質は、信号の種類、衛星の数、PDOP など、複数の要因に依存しています。品質が 90~100 の場合、精度は信号の種類の仕様内である必要があります。インジケータは StarFire GPS レシーバのみ

で機能し、サードパーティ製 GPS レシーバをディスプレイに接続した場合、全体が緑のバーのみが表示されます。詳しくは、『StarFire 取扱説明書』を参照してください。

適切な反復可能な精度があるかどうかを 3 種類の色(赤、オレンジ、緑)で示します。前に記録したデータの横に次の日に記録しているときに反復可能な精度を確認できます。

RN38933,000005B-40-25JUL11-1/1

赤の棒グラフ

PC10857WQ—UN—02JUN10

赤



棒グラフが赤のときは、反復可能な精度を必要とする GreenStar アプリケーションの実行はお勧めしません。以下の条件では、棒グラフが赤になります。

WAAS 品質 = 0 ~ 40

SF1 品質 = 0 ~ 40

SF2 品質 = 0 ~ 40

RN38933,000005C-40-25JUL11-1/1

オレンジの棒グラフ

PC10857WR—UN—02JUN10

オレンジ



信号の種類が SF1 または SF2 で棒グラフがオレンジの場合、計算された GPS 位置は耕起用の AutoTrac™ や広い面積での播種、スプレーでの Swath Control Pro などの操作に適切な中程度の反復可能な再現性を有しています。以下の条件では、棒グラフがオレンジになります。

WAAS 品質 = 50 ~ 100

SF1 品質 = 50 ~ 100

SF2 品質 = 50 ~ 80

RN38933,000005D-40-10AUG11-1/1

緑の棒グラフ

PC10857WR—UN—02JUN10

緑



棒グラフが緑の場合、計算された GPS 位置は AutoTrac、または列植え作物の播種、溝切り耕起作業での Swath Control などの操作に適切な中程度の反復可能精度を有しています。高い反復可能な精度を必要とする操作を実行中で、色がオレンジまたは赤の場合は、品質が緑になるまで操作を停止するか、装置を密接に監視して必要な場合に GreenStar アプリケーションを手動で無効にすることをお勧めします。以下の条件では、棒グラフがオレンジになります。

SF2 品質 = 90 ~ 100

RTK または RTK Extend 品質 = 0 ~ 100

RTK が正しく機能している場合、基地局が固定位置にある

るので、RTK は常に高いレベルの反復可能な精度を持ちます。

注記：SF2 および RTK 信号タイプのみは、適度の反復可能な精度の棒グラフを持ち、緑になります。

GreenStar アプリケーションは、操作時に良好な GPS 信号品質に依存しているばかりでなく、隣接する対象範囲マップ、誘導ライン、または境界が記録されたときの GPS 信号品質にも依存しています。この理由により、GPS 精度を対象範囲マップに表示できません。

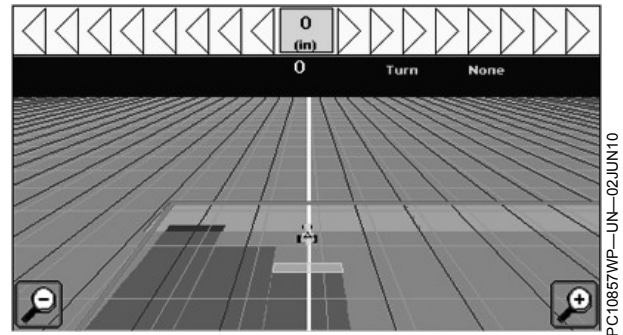
RN38933,000005E-40-10AUG11-1/1

GPS の精度を対象範囲マップに表示する

GPS 精度は、オペレータが対象範囲が高度な反復可能精度未満の精度で記録された場所を確認できるように「対象範囲のみ」のマップに表示できます。GreenStar アプリケーションは、操作時に良好な GPS 信号品質に依存しているばかりでなく、隣接する対象範囲マップ、誘導ライン、または境界が記録されたときの GPS 信号品質にも依存しています。

注記：この機能は、SF2 信号タイプ、および AutoTrac や列植え作物の播種や溝切り耕起作業の Swath Control Pro など、高いレベルの反復可能精度を必要とする操作のみに役立ちます。

「Map Settings (マップ設定)」で「GPS Accuracy (GPS 精度)」のボックスをオンにして、この機能をオンにします。StarFire GPS 精度インジケータが赤またはオレンジの場合、対象範囲マップはオレンジになります。重なっている対象範囲は、GPS 精度に関係なく濃い青になります。実行ページで GPS 精度レベルを確認します。



PC10857WP—UN—02JUN10

高い反復可能精度を必要とする操作を実行中で、現在のまたは隣接する対象範囲マップがオレンジの場合は、装置を密接に監視して必要な場合に GreenStar アプリケーションを手動で無効にすることをお勧めします。

RN38933,0000085-40-10AUG11-1/1

GreenStar システム誘導の操作

GreenStar システム誘導の操作

1. セットアップウィザードを完了し、GreenStar システム誘導をセットアップして誘導トラックを作成します。このマニュアルで前述の「はじめに」セクションを参照してください。
 2. 誘導トラックを作成します。誘導トラックの作成および各トラッキングモードの操作の手順は、後述の「誘導の操作」セクションで説明しています。
 3. 最適な性能を発揮するようにシステムを調整する方法を学ぶには、このマニュアルの「誘導の設定」セクションを参照してください。
 4. GreenStar システム誘導が機能するには、以下のすべてが必要です。
 5. 走行ページとマップの説明については、このマニュアルの「GREENSTAR 走行ページ」セクションを参照してください。
- セットアップウィザードの完了
 - トラッキングモードを Straight Track (ストレートトラック)、Adaptive Curve Track (適応曲線トラック)、AB Curve Track (AB 曲線トラック)、Circle Track (サークルトラック)、または Row Finder (ローファインダー) に設定する
 - 誘導トラック 0 がセットアップされている (適応曲線トラックおよびローファインダーを除く)
 - GPS 信号 (StarFire 信号が必要)

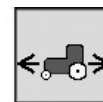
RN38933,00000FB-40-10AUG11-1/2

6. 車両を誘導トラック上に運転します。最も近いトラックが白い太線で強調表示されます。軌道逸脱誤差の距離は進路精度表示灯に表示されます。この数値は、機械から最も近いトラックまでの距離を示しています。誤差の数値は、機械が 2 つのトラックの中間地点に達するまで増加します。中間地点に達すると、作業機が次の軌道に近づくにつれて誤差の数値は減少します。

軌道番号が進路精度表示灯の下に表示され、新しい軌道に近づくシステムによって自動的に更新されます。トラック番号は、機械が 2 つのトラックの中間地点に達すると変わります。

「方向の切り替え」ソフトキーを使用して、マップ上で

PC10857MK—UN—23APR09



方向の切り替えソフトキー

の車両の方向が走行している方向とは異なる場合に方向を変更します。

トラッキングトーン、トラック変更、旋回ビュー、および旋回プレディクターについては、「一般的な誘導」セクションを参照してください。

RN38933,00000FB-40-10AUG11-2/2

AutoTrac の操作

誘導システムの安全な操作

車道では AutoTrac システムを使用しないでください。

- 道路に入る前に必ず AutoTrac システムを OFF (解除、無効化) にしてください。
- 道路輸送中は AutoTrac システムを ON (起動) にしないでください。

AutoTrac システムの目的は、圃場での操作をより効率よく実行できるようにオペレータを支援することです。オペレータは機械の進路に対して常に責任があります。オペレータや周りの人がけがしないための注意事項：周囲の環境を常に警戒し、注意を払ってください。

- 必要に応じてステアリングを制御して、圃場の危険要素、周りの人、装置、その他の障害物を避けてください。
- 視界が悪く、機械を操作したり、機械の進路にいる人や障害物を識別したりすることが難しい場合は、操作を停止してください。
- 車両速度を選択するときは、圃場条件、視界、車両構成を考慮してください。たとえば、トラクターで高速で AutoTrac を使用する場合はダブルタイヤを使用してください。

CZ76372,00001C3-40-05OCT10-1/1

一般情報

重要： AutoTrac システムは米国政府が運用する GPS システムを利用し、もっぱらその精度と維持管理を担当します。システムは変更される可能性があり、すべての GPS の精度と性能に影響する可能性があります。

オペレータは、機械に対する責任を維持し、各トラックの終端で旋回する必要があります。AutoTrac システムは軌道の終端で旋回しません。

AutoTrac 基本システムは、機械式マーカーの支援ツール

として使用するためのものです。オペレータ自身がシステム全体の精度を考慮して、どの圃場作業でステアリングアシストを使用できるか判断する必要があります。この評価が必要になるのは、さまざまな圃場作業に必要な精度が農場運営によって異なるためです。AutoTrac は STARFIRE ディファレンシャル補正ネットワークと GPS (全地球位置測位システム) を使用するので、時間が経過すると位置が少しずれる場合があります。

OUO6050,00010A6-40-12APR09-1/1

AutoTrac の精度

AutoTrac システム全体の精度はさまざまな要素に左右されます。式で表すと次のようになります。

AutoTrac システムの精度 = 信号精度 + 車両の設定 + インプリメントの設定 + 圃場 / 土壌条件

以下の項目は非常に重要です。

- レシーバは起動後にウォームアップ期間が必要です。
- 車両を正しくセットアップします (車両のオペレータマニュアルに従ったバラストなど)。
- インプリメントを適切にセットアップします (シャック、ショベル、スウィープなどの消耗品が良好な動作条件にあり、間隔が適切)。
- 圃場 / 土壌条件がシステムに及ぼす影響を理解してください (軟らかい土壌は硬い土壌より操舵が必要になり

ますが、地面が硬いと段差による不均一な牽引負荷が発生する可能性があります)。

詳細については、このマニュアルの「診断」セクションの「AUTOTRAC システムの精度」セクションを参照してください。

重要： AutoTrac システムは SF2 (または AutoTrac SF1 アクティベーション使用の場合は SF1) 補正信号を確認すると起動できますが、システムの電源投入後にシステム精度が上がり続ける場合があります。

AutoTrac SF2 アクティベーションは SF1、SF2、または RTK 信号で作動します。

AutoTrac SF1 アクティベーションは SF1 信号でのみ作動します。

OUO6050,00010A7-40-12APR09-1/1

AutoTrac の有効化

PC10857LA—UN—14APR09

AutoTrac を有効にするには、次の条件に適合する必要があります：

- 車両に AutoTrac 対応ステアリングコントロールユニット (SSU) がある
- 有効な AutoTrac アクティベーション (26 桁アクティベーションコード)
- セットアップウィザードを完了し、誘導トラックを作成済み。セットアップウィザードの情報については、このマニュアルで前述の「はじめに」セクションを参照してください。誘導トラックの作成については、各誘導モードのセクションを参照してください。
- AutoTrac 起動用の正しい StarFire 信号レベルが選択されていて (SF1、SF2、または RTK)、有効な GPS 信号が捕捉されている。
- TCM が ON で、TCM メッセージが有効である
- ステアリング機能に関連するアクティブな故障がステアリングコントロールユニットに存在しない。



「ステアリング ON/OFF」ソフトキー

- 作動油が最低温度より温かい
： トラクター：20°C (68°F) よりも高い
- 車両の前進速度が 30 km/h (18.6 mph) 未満
- 後退速度が 10 km/h (6 mph) 未満

AutoTrac を有効にするには、「走行」ページにある「ステアリング ON/OFF」ソフトキーを選択します。このソフトキーをもう一度選択すると、AutoTrac は無効になります。

RN38933,00000FC-40-19AUG11-1/1

AutoTrac の起動

注意： AutoTrac の起動中、オペレータは進路の終端での操舵と衝突回避の責任があります。

道路輸送中は AutoTrac システムを ON (起動) にしないでください。

1. AutoTrac の有効化

2. 車両を誘導トラック上に運転すると、強調表示された白のナビゲーションラインが車両の前方に表示されます。
3. 再開スイッチを押すことによってステアリングアシスタンスを使用したいときは、手動で「AutoTrac の起動」を行います。これにより、ステアリングアシストが開始されます。

RN38933,00000FD-40-10AUG11-1/1

復帰スイッチ



コンバイン

PC13649—UN—19AUG11



トラクター

PC13648—UN—19AUG11

A：自動ボタン

B：「2」ボタン

C：「3」ボタン

D：復帰スイッチ

復帰スイッチの位置は車両の種類、モデル、年式によって異なる場合があります。図は、トラクター、噴霧器、コンバインでの復帰スイッチの位置を示します。

多機能ハンドルで、「2」ボタンまたは「3」ボタンを組み合わせて使って、ヘッダーの下降、AutoTrac の起動を行っ

たり、自動ボタンを使って AutoTrac を単に起動したりすることができます。

復帰スイッチを押すと、AutoTrac は「有効化済み」ステージから「起動済み」ステージに移行します。

RN38933,00000FE-40-19AUG11-1/1

AutoTrac ステータス円グラフ

AutoTrac ステータス円グラフは、走行ページの下部にク
イック診断インジケータとして表示されます。

OUO6050,00010AB-40-12APR09-1/5

取り付け済み (円グラフの 1/4) : AutoTrac SSU およびその
使用に必要な他のハードウェアがすべて取り付けられてい
ます。

PC8832—UN—25OCT05



取り付け済み

OUO6050,00010AB-40-12APR09-2/5

構成済み (円グラフの 2/4) : 有効な AutoTrac アクティベー
ション、トラッキングモードが決定され、有効なトラック
0 が確立されています。AutoTrac 起動用の正しい StarFire
信号レベルが選択されています (SF1、SF2、または
RTK)。車両条件に適合しています。

PC8833—UN—25OCT05

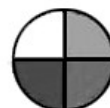


構成済み

OUO6050,00010AB-40-12APR09-3/5

有効化済み (円グラフの 3/4) : 「ステアリング On/Off」ソ
フトキーが選択されています。

PC8834—UN—25OCT05



有効

OUO6050,00010AB-40-12APR09-4/5

起動済み (円グラフの 4/4 と文字「A」) : 再開スイッチが
押され、AutoTrac が車両を操舵しています。

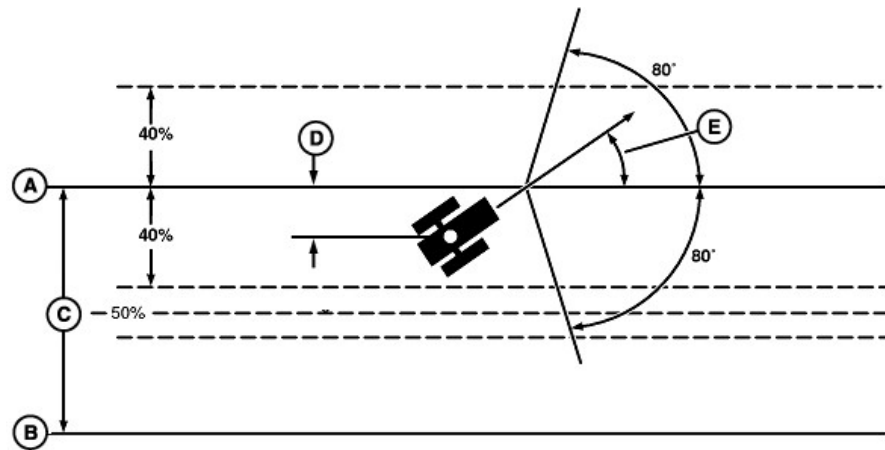
PC8835—UN—25OCT05



起動済み

OUO6050,00010AB-40-12APR09-5/5

次のパスでの AutoTrac の再起動



トラッキング

A: トラック 0
B: トラック 1 南

C: トラックの間隔
D: オフトラック左右誤差

E: トラック方位誤差

条の終端に達すると、オペレータは次の軌道にシステムを旋回する必要があります。ステアリングホイールを回すと AutoTrac は解除されます。

次の条件に適合する場合にのみ、再開スイッチを押してもう一度 AutoTrac を起動することができます：

- 車両の前進速度が 30 km/h (18.6 mph) 未満
- 後退速度が 10 km/h (6 mph) 未満。
- 後退時に AutoTrac の起動状態が 45 秒続く。作動を継

続させるためには、逆行を継続する前に一旦 45 秒後にはマシンのギアを前進に入れてください。

- 車両方位が必要なトラックの 80° 以内。
- 作業機が軌道間隔の 40% 以内にある
- オペレーターがシートに座っている。
- TCM が ON。

注記： 走行ページの上部に表示されるトラック番号は、2 つの誘導トラックの間の半分の距離で変わります。

OUO6050,00010AC-40-12APR09-1/1

PC8866—UN—02NOV05

AutoTrac の無効化

PC10857LA—UN—14APR09

注意： 道路に入る前に必ず AutoTrac システムを OFF (解除、無効化) にしてください。

AutoTrac をオフにするには、走行ページの「ステアリング ON/OFF」ソフトキーを切替えます。

AutoTrac システムは、次の方法で無効にすることができます。

- ステアリングホイールを回す。
- 30 km/h (18.6 mph) を超える速度に上げる。
- SF2 または RTK から WAAS/EGNOS への差分補正信号の劣化が 3 分を超過。



「ステアリング ON/OFF」ソフトキー

- 「ステアリング ON/OFF」ボタンを選択する。
- オペレーターがシートから 7 秒以上離れる。
- ニュートラルでの起動が 30 秒続く。
- 後退が 45 秒続く。
- 後退速度が 9.6 km/h (6 mph) を超える。

OUO6050,00010AD-40-23APR09-1/1

AutoTrac 解除メッセージ

AutoTrac 解除メッセージ：AutoTrac が解除されるたびに AutoTrac が解除された理由を示すテキストが表示されます。AutoTrac が起動しなかった理由についてもメッセージが表示されます。解除メッセージは 3 秒間表示されてから消えます。

AutoTrac 解除メッセージ	
解除メッセージ	説明
Steering wheel moved (ステアリングホイールの動き)	オペレーターがステアリングホイールを回しました。
速度が遅すぎます。	車両速度が必要な最低速度を下回っています。
速度が速すぎます。	車両速度が許容される最高速度を上回っています。
無効なギアです。	車両が無効なギアで作動中。
軌道番号が変更されました。	軌道番号が変更されました。
Invalid GPS signal (GPS 信号無効)	SF1、SF2、または RTK 信号が失われました。
SSU fault (SSU 故障)	John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Invalid display messages (無効なディスプレイメッセージ)	ディスプレイの設定を点検してください。
Invalid display settings (無効なディスプレイの設定)	ガイダンスの設定とトラック 0 のセットアップを点検してください。
AutoTrac のアクティベーションがありません	AutoTrac アクティベーションがディスプレイにありません
方向エラーが大きすぎる	車両がトラックから 45°を超える角度を向いています。
オフトラックエラーが大きすぎます。	車両がトラックの間隔の 40% 以内にありません。
着席していません。	座席にいない時間が長すぎます。
オイル温度が低すぎます。	作動油が必要な最低温度以下です。
TCM 補正がありません。	TCM を必ずオンにしてください。
無効な SSU アクティベーションです。	SSU アクティベーションコードが必要です。 John Deere 販売店にお問い合わせください。
SSU が診断モードです。	車両ヒューズボックスの診断スロットにヒューズがあります。ヒューズを外してください。
ヘッダーが OFF です。	ヘッダーが OFF でした。
Road mode (道路モード)	輸送ギアに入っています。
Invalid SSU voltage (無効な SSU 電圧)	John Deere 取扱店にお問い合わせください。
後退タイムアウトです。	後退ギアに 45 秒以上入っています。
車両が遅すぎます。	AutoTrac が最低速度を下回ります。
カーブが急すぎます。	最大曲率を超えています。
車両が前進していません。	車両が前進ギアのときに起動する必要があります。
車両がシャットダウンしています。	車両がシャットダウン中です。
ギアデータエラー	John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Resume switch error (再開スイッチエラー)	John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Keyswitch error (キースイッチエラー)	John Deere 取扱店にお問い合わせください。
SPFH AutoTrac スイッチが ON になっていません。	SPFH AutoTrac スイッチを必ず ON にしてください。
SPFH クイック停止スイッチが ON です。	SPFH クイックストップスイッチが OFF になっていることを確認してください。

RN38933,000002B-40-25JUL11-1/1

ステアリング感度

PC10857LB—UN—14APR09

ステアリング感度は AutoTrac が車両を操舵する感度を調整します。値が高いほど、より高い感度で操舵します。車両のステアリング感度は、「走行」ページの「ステアリング感度の増加」ソフトキーと「ステアリング感度の減少」ソフトキーを使用して上下に調整できます。現在の値はソフトキーに表示されます。

注記：ステアリング感度の有効範囲は 50～200 で、既定値は 70 です。

PC10857LC—UN—14APR09



増加



減少

OUO6050,00010AF-40-12APR09-1/1

直線軌道モードでの誘導の操作

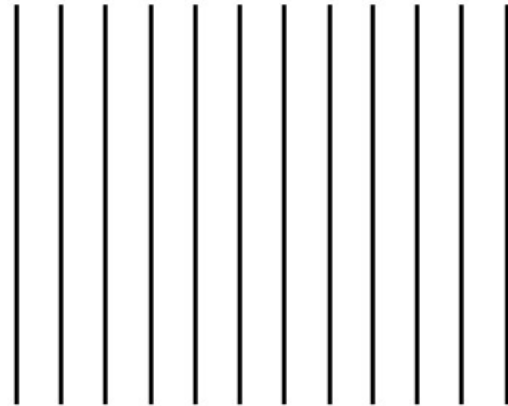
作動原理

ストレートトラックモードは、まっすぐで平行な進路を走行しているときにオペレータを支援します。最初に、複数のオプションのいずれかを使ってトラック 0 (基準進路) をセットアップします。トラック 0 (基準進路) を定義すると、圃場のすべての走行パスが生成されます。生成された走行パスを使用して、手動誘導または AutoTrac を操作できます。各走行パスは、操舵誤差が圃場全体に伝播されないように最初に走行したパスから生成されます。

各走行パスは、最初の走行パスとまったく同じになります。

注記：用語「誘導トラック」と「AB ライン」は相互に置き換え可能です。トラック 0 はオペレータが定義したトラックであり、圃場内のすべての平行走行パスの基準点です。

平行走行パス間の間隔は、セットアップウィザードで入力したトラックの間隔です。



PC9508—UN—24OCT06

OUO6050,00010B0-40-23APR09-1/1

新規ストレートトラックの作成

トラック 0 を定義するには、複数の方法があります。

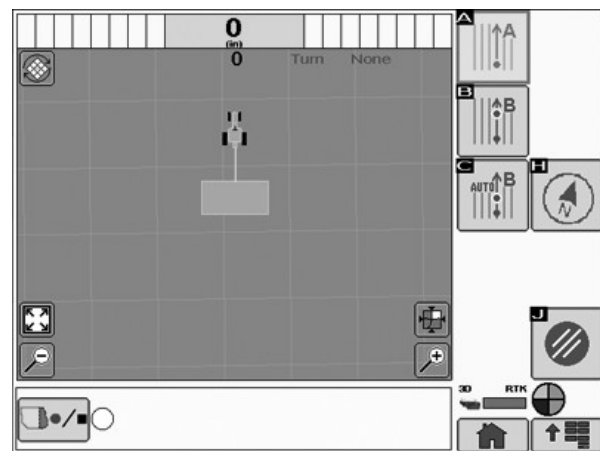
- A + B：車両でこれらの点間を運転することによってトラック 0 を定義します。
- A + Auto B：車両で運転することによってトラック 0 を定義します。
- A + 方位：車両を A 地点まで運転し、あらかじめ定められた方位値を入力することによってトラック 0 を定義します。

- 緯度 / 経度：A 地点と B 地点のあらかじめ定められた緯度と経度の座標値を入力することによってトラック 0 を定義します。
- 緯度 / 経度 + 方位：A 点のあらかじめ定められた経度と緯度の値とあらかじめ定められた方位値を入力することによってトラック 0 を定義します。

注記：トラック 0 は、(播種などの) 操作中に定義することができますが、作成中は使用できないソフトキーがあります。

OUO6050,00010B1-40-12APR09-1/1

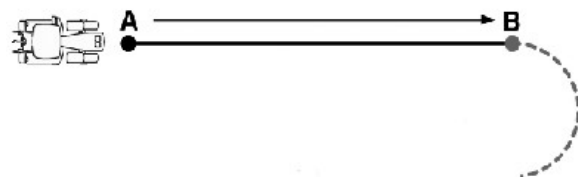
方法：A+B、A+Auto B、および A+方位



PC10857XT—UN—16JUN10

PC10857MT—UN—23APR09

方位



次のページへ

RN38933,0000067-40-25JUL11-1/6

1. 「STRAIGHT TRACK (ストレートトラック)」モードを選択し、セットアップウィザード (SETUP GUIDANCE TRACK (誘導トラックのセットアップ)) の最後のページでトラック名を選択または作成します。

PC13916—UN—25JUL11



注記： このページは、「誘導のクイックチェンジ」ソフトキーを使用して表示することもできます。

PC10857JJ—UN—13APR09

GreenStar メインページ



誘導のクイックチェンジ

RN38933,0000067-40-25JUL11-2/6

2. 圃場内の必要な位置まで走行して、A 点を作成します。

3. 「A 点の設定」ソフトキーを選択します。
4. 次の 3 つのオプションのいずれかを使用して、B 点を定義します。

PC10857MU—UN—23APR09



「A 点の設定」ソフトキー

RN38933,0000067-40-25JUL11-3/6

- B 点を手動で設定するには、圃場内の必要な位置まで走行し、B 点を作成して「B 点の設定」を選択します。最小距離は 3 m (10 feet) です。必要な方位を定義するには、B 点を圃場のはるか遠くの終端で設定することをお勧めします。

PC10857MV—UN—23APR09



「B 点の設定」ソフトキー

RN38933,0000067-40-25JUL11-4/6

- B 点を自動的に設定するには、「B 点の自動設定」を任意の時点で選択します。車両を A 点から 15 m (45 ft) 走行すると、B 点が自動的に設定されます。この方法では、走行した 15 m (45 ft) から取得した最後の 5 つのデータポイントから B 点を計算し、各ポイントを通して最も適合するラインから方位を決定します。

PC10857MW—UN—23APR09



B 点の自動設定

RN38933,0000067-40-25JUL11-5/6

- 方位を入力して B 点を設定するには、「方位の設定」ソフトキーを選択します。テンキーを使用して必要なライン方位を入力し、「Accept (承認)」を選択して値を保存します。0.000 は北、90.000 は東、180.000 は南、270.000 は西を示します。以上でトラック 0 が定義され、平行なトラックが自動的に作成されます。GreenStar システムを操作するためのセットアップが完了しました。セットアップをキャンセルして「Guidance Setup (誘

PC10857MX—UN—23APR09



「方位」ソフトキー

導セットアップ)」ページに戻るには、「Cancel (キャンセル)」を選択します。

RN38933,0000067-40-25JUL11-6/6

緯度/経度および緯度/経度 + 方位による方法

注記：緯度と経度の座標は 10 進数の度数で入力する必要があります。

1. セットアップウィザード (誘導トラックのセットアップ) の最後のページを完了します。
2. 「Set A Point Lat/Long (A 点の緯度/経度の設定)」を選択します。
3. 必要な緯度と経度の値を 10 進法の角度で入力します。
4. 「Accept (承認)」を選択して値を保存します。
5. 以下の 2 つのオプションのいずれかを使用して、B 点を定義します。

緯度と経度の座標値を入力して B 点を設定するには、「Set B Point Lat/Long (B 点の緯度/経度の設定)」を選

択します。必要な緯度と経度の値を入力し、「Accept (承認)」を選択して値を保存します。

方位を入力して B 点を設定するには、「方位の設定」ソフトキーを選択します。テンキーを使用して必要なライン方位を入力し、「Accept (承認)」を選択して値を保存します。

注記：0.000 は北、90.000 は東、180.000 は南、270.000 は西を示します。

以上でトラック 0 が定義され、平行なトラックが自動的に作成されます。GreenStar システムを操作するためのセットアップが完了しました。

セットアップをキャンセルして「Guidance Setup (誘導セットアップ)」ページに戻るには、「Cancel (キャンセル)」を選択します。

OUO6050,00010B3-40-28APR09-1/1

ストレートトラック上の誘導

ストレートトラックの操作時は、特定の順序でトラックを走行する必要はありません。最も近い軌道が白い太線で強調表示されます。軌道番号が進路精度表示灯の下に表示され、新しい軌道に近づくシステムによって自動的に更新されます。トラック番号は、機械が 2 つのトラックの中間地点に達すると変わります。

オフトラック誤差の距離は進路精度インジケータに表示されます。この数値は、作業機から最も近い軌道までの距

離を示します。誤差の数値は、機械が 2 つのトラックの中間地点に達するまで増加します。中間地点に達すると、作業機が次の軌道に近づくにつれて誤差の数値は減少します。

旋回予測を使用した軌道の終端までの距離は、ガイダンスビューの右上に表示されます。予測旋回地点までの距離がカウントダウンされ、機械が旋回地点との交差から 10 秒になると警告音が鳴り、予測旋回地点に達するともう一度鳴ります。

OUO6050,00010B4-40-12APR09-1/1

AB カーブモードでの誘導の操作

作動原理

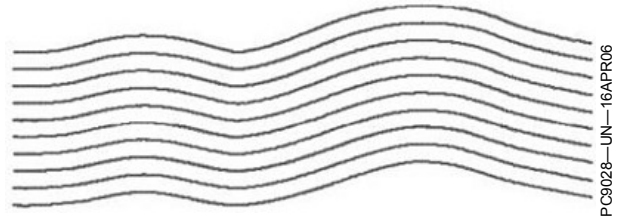
AB カーブモードでは、圃場の端部に終端がある、カーブしている平行走行パスを走行できます。誘導トラックはいずれの方向でもトラックに対して平行になり、元のトラックに基づいて生成されます。これにより、操舵誤差は圃場全体に伝播されません。

トラック 0 は、圃場内の以降の走行パスの基準となる基準トラックです。最初の AB カーブ (トラック 0) が作成されると、4 つのトラックが生成されます。車両が画面に表示された最後の走行パスを走行すると、システムはさらに走行パスを生成し続けます。

注記：AB 曲線モードでは、走行パスのスキップ機能を使用できます。

AB カーブ走行パス情報の生成：トラック 0 を記録した後に初期走行パスを生成しているとき、またはさらに走行パスを生成しているときに「Generating AB Curve (AB カーブを生成しています)」メッセージが透視図に表示されます。この間はどの進路からも追跡できなくなります。

AB カーブ生成の制限：AB カーブが誘導での使用に有効であるためには、初期に記録された AB カーブが 10 feet 以上である必要があります。システムが曲線進路の生成を開始するには、トラック 0 を記録した地点から 400 m (0.25 mile) 以内に車両がある必要があります。車両がこの



限界ぎりぎりにある場合、画面に表示される進路を生成するのに数分かかることがあります。この間は、画面に「Generating AB Curve (AB カーブを生成しています)」と表示されます。

圃場内の複数の AB カーブ：圃場では複数の AB カーブ走行パスを使用できます。圃場の各 AB 曲線を記録し、一意の名前を付ける必要があります。

トラックの番号付け：トラックに番号を付けると、走行パスのスキップが可能になり、走行パスを見つけやすくなります。方向ラベル (N、S、E、W) は、曲線の最初と最後の点間で確定される方位によって定義されます。

以降の進路の凹凸が大きくなるにつれて、進路の曲率が変化します。

OUO6050,00010B5-40-12APR09-1/1

AB カーブトラックの新規作成

次の手順に従って、圃場内の以降のカーブ走行パスの基準となる最初の AB カーブ (トラック 0) をセットアップします。

注記：圃場ごとに複数の AB 曲線を記録できます。それぞれ別の名前前で記録する必要があります。

1. 「AB CURVE TRACK (AB カーブトラック)」モードを選択し、セットアップウィザード (SETUP GUIDANCE TRACK (誘導トラックのセットアップ)) の最後のページでトラック名を選択または作成します。

注記：このページは、「誘導のクイックチェンジ」ソフトキーを使用して表示することもできます。

2. トラック 0 を開始する圃場内の必要な地点まで走行します。
3. AB カーブの「記録の開始」ソフトキーを押します。このソフトキーは、選択すると、次のソフトキーに置き換わります。
 - 記録の一時停止
 - 記録の停止
 - キャンセル。
4. 最初の走行パスを走行します。青の誘導トラックが地図上に表示されます。

PC13916—UN—25JUL11



PC10857JJ—UN—13APR09

GreenStar メインページ



誘導のクイックチェンジ

注記：直進走行時、記録された進路はディスプレイの機械アイコンの背後に表示されない場合があります。進路は機械が旋回したときに表示されます。

5. 走行パスの終端で「記録の停止」を押すと、トラックはメモリに保存されます。

注記：記録中に GPS 信号が途切れた場合は、記録が停止され、その地点までに記録された AB カーブが保存されます。AB カーブが意図したものでない場合は、セットアップウィザードの「SETUP GUIDANCE TRACK (誘導トラックのセットアップ)」ページの「Delete Track (トラックの削除)」ボタンを使用して削除できます。

RN38933,0000063-40-25JUL11-1/1

直線進路の記録または障害物の迂回

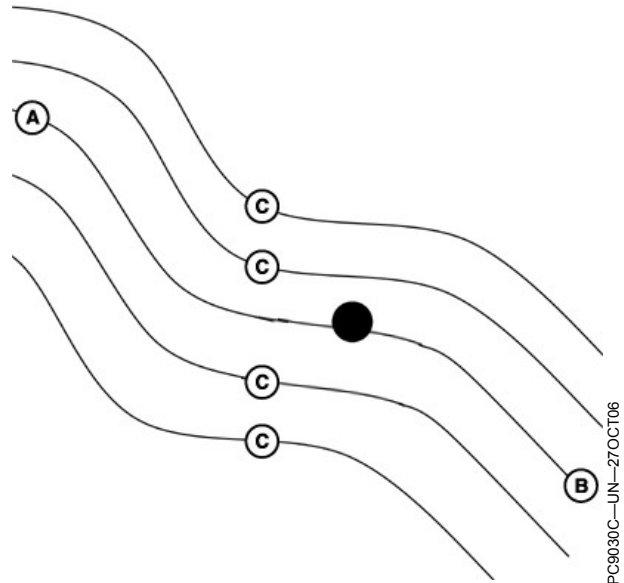
1. AB カーブの記録を開始します
2. 「記録の一時停止」を選択して、車両の進路の記録を一時的に停止します。
3. 「AB カーブの記録」を選択して、AB カーブの記録を再開します。

記録を一時停止した点と再開した点の間は、直線で接続されます。これは進路に長い直線区間がある場合や、障害物の周りを操舵するときに役立ちます。

注記：作成できる最長のブリッジセグメント（一時停止から一時停止解除までの間に作成されるラインセグメント）は、最長 **0.8 km (0.5 mile) (2,640ft)** です。それよりも間隔が大きい場合、ラインセグメントは接続されないため、進路に隙間が発生します。

A：障害物の前で一時停止
B：障害物の後で再開

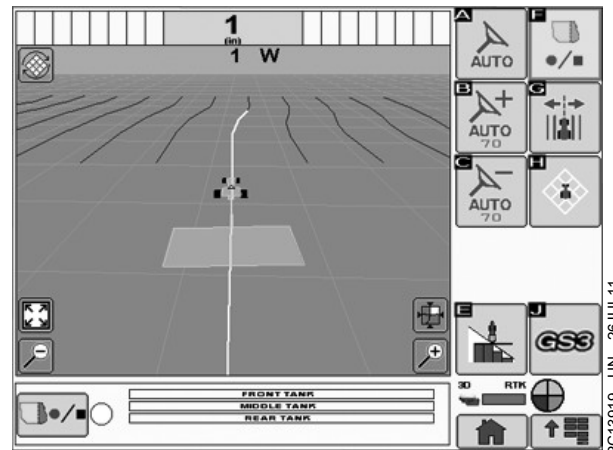
C：トラック 0 から生成された進路



OUO6050,00010B7-40-12APR09-1/1

直線延長部

直線延長部：AB 曲線進路は、実際に記録された進路の終端に 91 m (300 ft) の直線が延長されて生成されます。この直線延長部により、オペレーターは圃場に入る前に車両を進路に戻すことができます。また、記録された進路が圃場境界より短くなるときに、誘導進路を続行するために役立つ場合があります。



RN38933,0000070-40-26JUL11-1/1

AB カーブ上の誘導

最適な性能を発揮するようにシステムを調整する方法を学ぶには、このマニュアルの「誘導の設定」セクションの「カーブの設定」を参照してください。

最も近いトラックが白い太線で強調表示されます。軌道番号が進路精度表示灯の下に表示され、新しい軌道に近づくときシステムによって自動的に更新されます。トラック番号

は、機械が2つのトラックの中間地点に達すると変わります。

軌道逸脱誤差の距離は進路精度表示灯に表示されます。この数値は、作業機から最も近い軌道までの距離を示します。誤差の数値は、機械が2つのトラックの中間地点に達するまで増加します。中間地点に達すると、機械が次のトラックに近づくにつれて誤差の数値は減少します。

OUO6050,00010B9-40-12APR09-1/1

アダプティブカーブモードでの誘導の操作

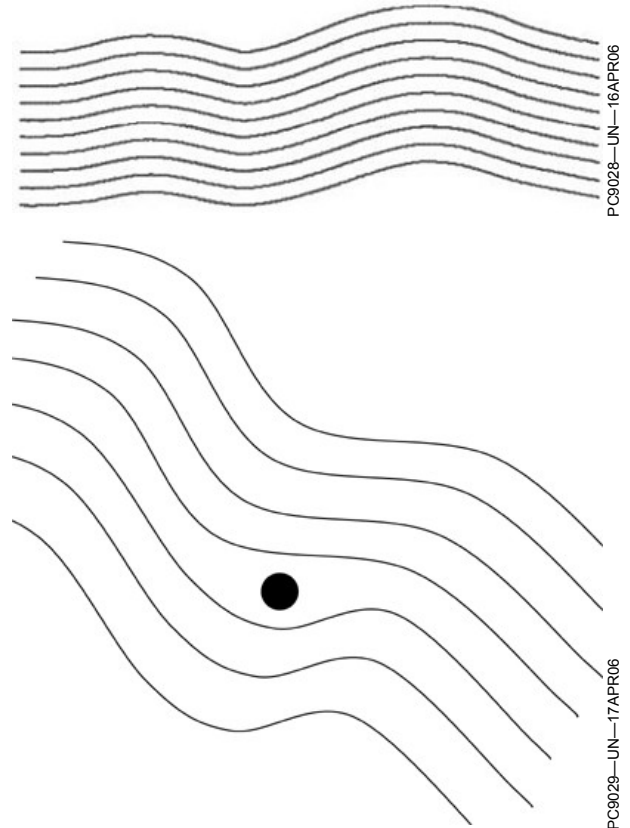
作動原理

アダプティブカーブモードでは、手動走行したカーブ進路を記録できます。最初のカーブ走行パスが記録され、機械を方向転換し、伝播進路が表示されたら、オペレーターは平行トラックを作成するか、または AutoTrac を起動できます。車両は、前に記録された走行パスから離れ、以降の走行パスに沿って誘導されます。各走行パスは、操舵誤差が圃場全体に伝播されないように元の走行パスから生成されます。走行パスは、元の走行パスとまったく同じではありません。走行パスの曲率は、走行パス間の誤差を維持するために変化します。オペレーターは、必要に応じて機械を操舵して伝播進路から離れるだけで、圃場内のどこでもカーブ進路を変更できます。

注記：アダプティブカーブモードでは、走行パスをスキップすることはできません。

以降の進路の凹凸が大きくなるにつれて、進路の曲率が変化します。

アダプティブカーブトラックモードでは、オペレーターはさまざまな圃場パターンに沿って走行し、誘導を受けることができます。



OUC6050,00010BA-40-12APR09-1/1

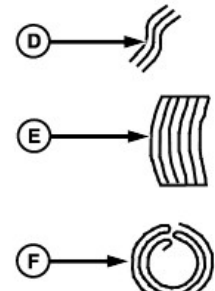
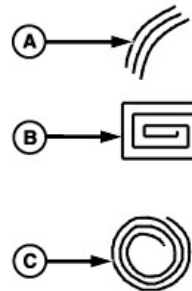
誘導パターン

すべてのラインセグメントの検索方法により、オペレーターはさまざまな圃場パターンに沿って走行し、誘導を受けることができます。

- 単純曲線
- S 字曲線
- 箱形
- レース軌道
- らせん状
- 円

軌道調整操作

曲線軌道の使用中は、軌道調整は推奨されません。トラック変更を行っても、カーブトラックモードに固有の GPS ドリフトは補正されません。



A : 単純なカーブ
B : 箱形
C : らせん状

D : S 字カーブ
E : レーストラック
F : 円形

OUC6050,00021FB-40-14NOV06-1/1

アダプティブカーブトラックの新規作成

PC13916—UN—25JUL11

注記： アダプティブカーブトラックでは、クライアント、農場、圃場のセットアップは不要ですが、1つのグローバルアダプティブカーブトラックだけを保存できます。

1. セットアップウィザード (SETUP GUIDANCE TRACK (誘導トラックのセットアップ)) の最後のページで、アダプティブカーブトラックモードを選択します。

注記： このページは、「誘導のクイックチェンジ」ソフトキーを使用して表示することもできます。

2. トラックを開始する圃場内の必要な場所まで走行します。



PC10857JJ—UN—13APR09 GreenStar メインページ



PC10857ND—UN—27APR09 誘導のクイックチェンジ



記録の開始

RN38933,0000064-40-25JUL11-1/3

3. 記録の開始

PC10857NE—UN—27APR09

注記： 繰り返しモードが ON の場合、アダプティブカーブの記録ソフトキーは無効です。新しい進路を記録している場合 (播種など)、「Repeat Mode (繰り返しモード)」をオフにする必要があります。既存の進路上で誘導を受けている場合 (噴霧、収穫など) は、Repeat Mode (繰り返しモード) ボタンをオンにしてください。繰り返しモードは既定で OFF です。



PC10857NF—UN—27APR09

記録の一時停止



記録の停止

記録を手動で開始するには、アダプティブカーブの「記録の開始」ソフトキーを押します。このソフトキーは、選択すると、次のソフトキーに置き換わります。

- 記録の一時停止
- 記録の停止
- キャンセル

注記： 機械を通常の圃場パターン以外で運転する場合 (噴霧器や播種機への再充填など)、または圃場の終端で旋回を記録をしたくない場合のみ、記録をオフにする必要があります。

次のページへ

RN38933,0000064-40-25JUL11-2/3

カーブの設定：記録は、「Guidance Settings (誘導の設定)」でこれらのオプションを選択することにより、AutoTrac または曲率に基づいてトリガーすることができます。

- 最初の走行パスを走行します。青の誘導トラックが地図上に表示されます。

注記：直進走行時、記録された進路はディスプレイの機械アイコンの背後に表示されない場合があります。進路は機械が旋回したときに表示されます。

強調表示された白のナビゲーションラインは、走行パスの終端に達して機械を旋回させるまで表示されません。機械を旋回すると、システムは誘導する進路を決定します。システムは、トラックの間隔の $1/2$ から $1-1/2$ の範囲内にある平行なラインセグメントを見つけます。予測される進路は、オペレータが操縦できることから表示されます。必要な進路に沿って車両を運転します。

- 最初の進路の終端で機械を旋回させると、次の進路用の白のナビゲーションラインが生成されます。ナビゲーションラインが表示されるまでに数秒かかることがあります。
- 目的の進路の白のナビゲーションラインが表示され、機械上で再開スイッチ (AutoTrac のみ) を押すと、機械はその進路上で自動的に操舵されます。手動誘導の場合は、強調表示された白のナビゲーションライン上を誘導します。

PC13916—UN—25JUL11



PC10857JF—UN—13APR09

GreenStar メインページ



PC10857NG—UN—27APR09

設定



誘導の設定

- 圃場を完了したら、「記録の停止」を選択します。

重要： 次の圃場に入る前に記録を停止します。記録を停止しなかった場合、次の圃場でアダプティブカーブデータを記録する前に最後の圃場のアダプティブカーブデータが削除される可能性があります。

注記：保存したアダプティブカーブデータは、選択したクライアント、農場、圃場名に割り当てられます。このデータは、ユーザーが消去するまでディスプレイの内蔵メモリに保存され、ディスプレイ間で移動することができます。

RN38933,0000064-40-25JUL11-3/3

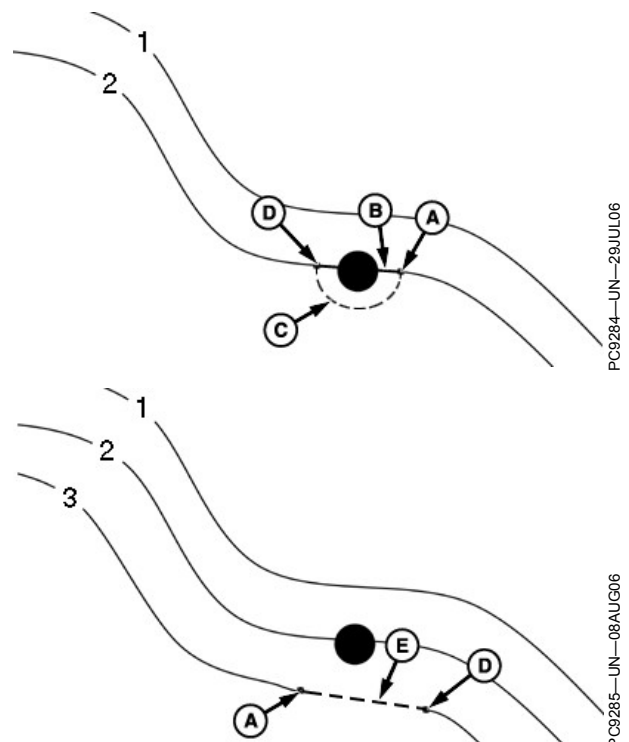
直線進路の記録または障害物の迂回

- 記録の開始
- 「記録の一時停止」を選択して、車両の進路の記録を一時的に停止します。
- 「記録」を選択して、アダプティブカーブの記録を再開します。

記録を一時停止した点と再開した点の間は、直線で接続されます。これは進路に長い直線区間がある場合や、障害物の周りを操舵するときに役立ちます。

注記：作成できる最長のブリッジセグメント (一時停止から一時停止解除までの間に作成されるラインセグメント) は、最長 0.8 km (0.5 mile) ($2,640 \text{ ft}$) です。それよりも間隔が大きい場合、ラインセグメントは接続されないため、進路に隙間が発生します。

- | | |
|--------------------------|-------------------------|
| A：記録の一時停止 | D：記録の一時停止を解除 |
| B：2 点をつなぐブリッジセグメントが生成される | E：進路を A 点と D 点間の直線として記録 |
| C：一時停止中の車両の進路は記録されない | |



RN38933,0000119-40-10AUG11-1/1

前に記録されたトラック上の誘導

重要： 保存されたアダプティブカーブトラックデータで再現性が必要な場合、最初のトラックデータおよびその後の圃場全体の行程を StarFire RTK 精度を使用して作成する必要があります。RTK 基地局は絶対基準モードで作動させてください。

注記： アダプティブカーブトラックデータのトラックの間隔は一定です。圃場に戻るときに異なる装置幅を使用する場合は、新しいデータを記録する必要があります。

1. 圃場に関連付けられたアダプティブカーブトラックデータが以前記録されている圃場を選択します。以前のトラックがマップ上に再表示されます。
2. 「GUIDANCE SETTINGS (誘導の設定)」で「Repeat Mode (繰り返しモード)」をオンにして、以前記録されたアダプティブカーブトラック上を誘導します。繰り返しモードでは、記録が OFF のときに誘導トラックを表示することができます。

カーブの設定の選択

3. 車両を誘導トラック上で運転すると、強調表示された白のナビゲーションラインが車両の前に表示されます。

PC13916—UN—25JUL11



PC10857JF—UN—13APR09 GreenStar メインページ



PC10857NG—UN—27APR09

設定



誘導の設定

4. 機械の再開スイッチ (AutoTrac のみ) を押すと、機械をそのパス上を自動的に操舵します。手動誘導の場合は、強調表示された白のナビゲーションライン上を誘導します。

RN38933,0000065-40-25JUL11-1/1

トラック変更

トラック変更は、機械の現在の方向に基づいて、記録されたライン全体を左右にシフトします。

OJO6050,00010BE-40-12APR09-1/1

圃場内の障害物周辺の誘導

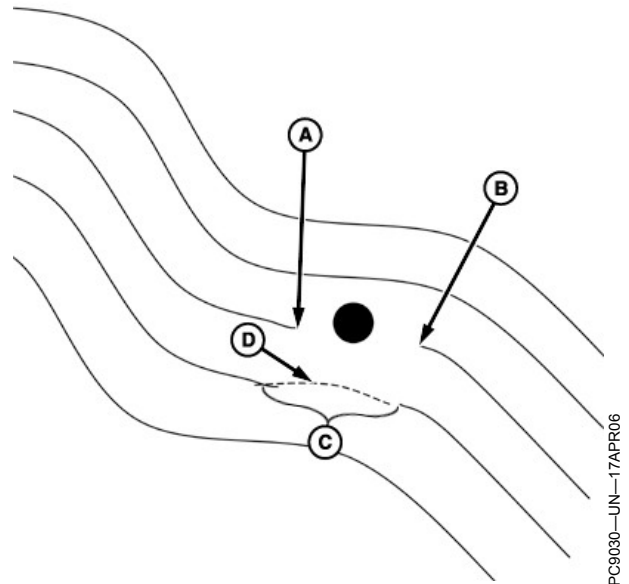
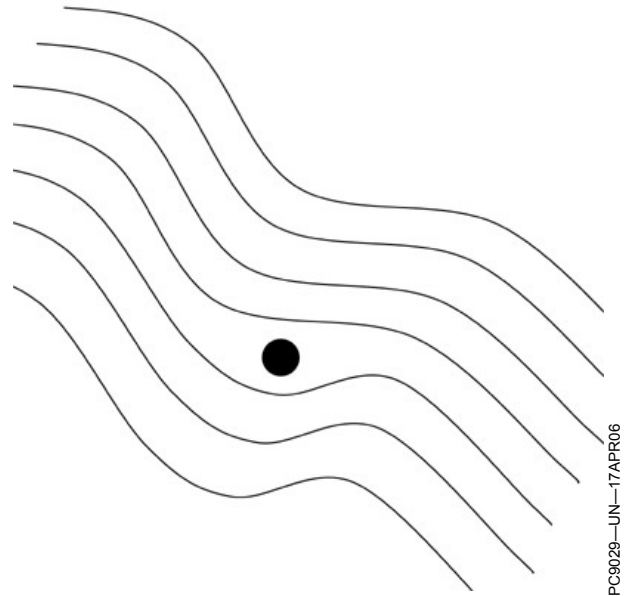
圃場で曲線トラックの操作中に井戸、電柱、送電線などの障害物にぶつかったときは、これらの障害物を迂回する必要があります。

記録 ON : 記録 ON のまま障害物を迂回して走行した場合、伸張進路からの逸脱は記録されて進路の一部になります。次の軌道で圃場のそのエリアに近付くと、作業機が走行している軌道の伸張進路にその逸脱が組み込まれ、作業機はそれに沿って操舵されます。その逸脱を直すには、オペレータが作業機を手動操舵にして逸脱を直す必要があります。オペレータが圃場内の逸脱を通り過ぎて、意図していた進路を再捕捉したら、再開スイッチを作動させることで、AutoTrac は作業機の操舵を引き継ぎます。

記録 OFF : 障害物が近付いたら記録を OFF にして迂回し、障害物を迂回したら記録を ON に戻し、AutoTrac を起動して軌道を終了した場合、記録された進路内の障害物のある場所に隙間ができます。次の軌道で作業機がその隙間に近付くと、オペレーターは作業機を手動操舵にして隙間を通過する必要があります。隙間を通過して伸張進路が再捕捉されたら、AutoTrac を起動すると、後続のトラックでは隙間が表示されなくなります。

A : 記録 OFF
B : 記録 ON

C : 隙間が次のパスに生じる
D : 手動走行による進路の再確立



CZ76372.00001C4-40-05OCT10-1/1

サークルトラックモードでの誘導の操作

作動原理

サークルトラックは、センターピボット灌漑付きの圃場内で同心円状に走行するときに役立ちます。さまざまな方法を使用して、最初のサークルを作成できます。最初のサークルが定義されたら、圃場の以降のサークルが作成されます。

サークルトラックモードは手動誘導で利用できますが、

サークルトラックモードの AutoTrac には、AutoTrac と Pivot Pro のアクティベーションが必要です。Pivot Pro アクティベーションは北米のみで利用できます。

円中心の緯度および経度の座標値は保存され、フィールド名と関連付けられます。円中心を定義するときに圃場を選択しなかった場合、グローバル円心が保存されます。円中心は将来呼出して活用することができます。

OUO6050,00010C1-40-12APR09-1/1

サークルトラックの新規作成

サークルトラックは円の中心点を定義することにより作成されます。中心点を定義するには、次の 2 つの方法があります。

最初に「CIRCLE TRACK (サークルトラック)」モードを選択し、セットアップウィザード (SETUP GUIDANCE TRACK (誘導トラックのセットアップ)) の最後のページでトラック名を選択または作成します。

注記：このページは、「誘導のクイックチェンジ」ソフトウェアを使用して表示することもできます。

PC13916—UN—25JUL11



PC10857JJ—UN—13APR09 GreenStar メインページ



RN38933,0000066-40-25JUL11-1/1

円走行の方法

- 円走行：必要な円の 10% 以上を走行してサークルトラックを作成します。最適な円中心の計算と高い精度のトラックを得るために、円の全周を走行することをお勧めします。
- 緯度/経度：ユーザーが定義したサークルの中間でサークルトラックから特定の緯度と経度の点を設定します。

1. 圃場内の希望の位置に走行して、円状の走行パスを走行します。

2. 「円記録の開始」を選択します。

3. 必要な円走行パスを走行します。

4. 「円記録の停止」を選択します。セットアップウィザードで定義したトラックの間隔を使って、サークルトラックが自動的に作成されます。

注記：「円記録の停止」ボタンは、中心点を計算できるだけの十分な円を走行したときに表示されます。

OUO6050,00010C3-40-12APR09-1/1

緯度/経度による方法

1. 中心点の緯度と経度を選択します。

2. 円中心に必要な緯度と経度の値を 10 進法の角度で入力します。入力画面が最初に表示されるときは、圃場に関連付けられた以前の緯度および経度の値が表示されず。

3. 「Accept (承認)」を選択して値を保存します。セットアップウィザードで定義したトラックの間隔を使って、サークルトラックが自動的に作成されます。

注記：車両をセンターピボットタワーのトラックと整列させるか、中心トラック変更を使用してトラックを機械と整列させることが必要な場合もあります。

OUO6050,00010C4-40-12APR09-1/1

サークルトラックでの誘導

サークルトラックの操作時は、特定の順序でトラックを走行する必要はありません。ズームレベルによっては、表示できるすべての軌道が画面に表示され、指定した最も近い軌道が太線で示されます。軌道番号が進路精度表示灯の下に表示され、新しい軌道に近づくシステムによって自動的に更新されます。トラック番号は、機械が2つのトラックの中間地点に達すると変わります。

軌道逸脱誤差の距離は進路精度表示灯に表示されます。この数値は、作業機から最も近い軌道までの距離を示します。誤差の数値は、機械が2つのトラックの中間地点に達

するまで増加します。中間地点に達すると、作業機が次の軌道に近づくにつれて誤差の数値は減少します。

旋回予測を使用した軌道の終端までの距離は、ガイダンスビューの右上に表示されます。予測旋回地点までの距離は減少し、作業機が旋回地点との交差から 10 秒になると警告音が鳴り、予測旋回地点に達するともう一度鳴ります。

注記：軌道間隔は、オペレーターや GPS エラーによる調整が必要な場合があります。

例：操舵時のオペレーターのエラーまたは GPS エラーを計上するため、装置幅を少し小さめに入力することが必要場合があります。

OUO6050,00010C5-40-12APR09-1/1

トラック変更

トラック変更のコントロールは、「一般的な誘導」セクションで説明しているように機能します。

トラック変更を使用して、中心点に近づけるか遠ざけるよう半径方向にトラックを移動します。軌道調整によって中心点そのものが動くことはありません。軌道調整という方法により、オペレーターはさまざまなインプルメント幅を使用でき、センターピボットタワーの異なる長さや、センターピボット灌漑エリアの拡大 / 縮小に対応できます。

重要： SF2 または SF1 ディファレンシャル補正 (または RTK 簡易測位モード) を使用していると、時間の経過や電源のオフ、オンによって円の中心がずれることがあります。円軌道モードでは、軌道調整を行っても GPS ドリフトは補正されません。SF1 または SF2 ディファレンシャル補正の使用時の精度と反復性を実現するため、円を毎日手動走行して中心点を再計算する必要があります (「円の中心の計算」参照)。

注記：高精度用途で円軌道を使用する場合は、RTK 絶対基準モードを強くお勧めします。RTK 絶対基準モードだけが、円トラックで一貫した反復性と精度を提供します。

例 1：オペレーターは 4.6 m (15 ft) の装置を牽引して、圃場を通行する最初の走行パスを作成し、円の中心に関する情報を EAST FIELD (圃場名) と CENTER1 (トラック名) に保存します。次に、9.1 m (30 ft) の装置を使用して同じ圃場の 2 回目の走行パスのために戻ります。保存されている同じトラックに従うには、FIELD と CENTER1 を呼び出して必要なトラックに整列し、中心を調整して装置幅の違いを可能にします。

例 2：オペレーターは SF2 使用中に円を手動走行して、円の中心点を定義します。翌日その圃場に戻り、GPS ドリフトにより、AutoTrac が前日の進路と適切に整列しないことに気付きます。オペレーターは円を再走行して、円の中心点を探索する必要があります。

OUO6050,00010C6-40-12APR09-1/1

精度

傾斜地条件での精度：サークルトラックは 2% 未満の傾斜地でのセンターピボット操作用に設計されています。2% を超える傾斜地でサークルトラックを使用する場合、このような条件でのサークルトラックの動作、およびサークルトラックがそのように動作する理由を認識する必要があります。ある傾斜条件での円軌道の操作時に、円軌道の間隔とセンターピボットタワー軌道がセンターピボットから離

れたタワー軌道で適合しなくなる場合があります。これは、丘陵と平面を走行する距離の違いによるものです。AutoTrac は、地面が平らという前提で円の間隔を取ります。タワー軌道は当然ながら丘陵地帯にあります。この距離の違いは傾斜が大きくなると増大します。

AutoTrac 精度の概要については、「診断」セクションを参照してください。

OUO6050,00010C7-40-12APR09-1/1

ローファインダーモードでの操作

動作原理

ローファインダー (手動誘導のみ) モードは、畝が等間隔ではない列植え作物用途での使用を目的としています。ローファインダーは、前の畝セットから出て基準点を設定した後、圃場に戻って畝セットを見つけるときに役立ちます。

注記：ローファインダーは、*Parallel Tracking* (平行トラッキング) モードのみで作動可能です。

このモードの操作用にトラックの間隔を設定する必要があります。

RN38933,0000100-40-10AUG11-1/1

ローファインダーの操作

ローファインダーを使用するには、走行パスの最後に旋回を開始する前に「SET ROW (畝の設定)」ボタンを押します。トラック 0 は、現在のトラックの間隔、位置、方位を基にリセットされます。旋回の開始後、旋回ビューで次の走行パスに誘導します。

重要：最適なパフォーマンスを得るには、トラックの終わりで装置の旋回を開始する前に「SET ROW (畝の設定)」ボタンを押す必要があります。

注記：装置が停止したときに「SET ROW (畝の設定)」ボタンを押すと、システムは 0° 方位に基づいてトラック 0 をリセットします。

OUO6050,00010C9-40-12APR09-1/1

一般的な誘導

オンとオフ

誘導を **ON** するには、セットアップウィザードを完了するか、GreenStar メインページ -> 誘導のクイックチェンジ -> トラッキングモードの選択 -> 誘導トラックの選択または作成の順に進みます。

誘導を **OFF** するには、GreenStar メインページ -> 誘導のクイックチェンジ -> トラッキングモードの選択 = 誘導 OFF の順に進みます。

OUO6050,00010CD-40-14APR09-1/1

誘導トラックの消去

PC13916—UN—25JUL11

誘導トラックを消去 (削除) して、ディスプレイのメモリの空き容量を増やします。誘導トラックは、以下の順に選択して誘導のセットアップページで消去できます。

GreenStar メイン >> 誘導のクイックチェンジ >> トラックの削除

1. トラッキングモードの選択
2. トラック名を選択します (トラッキングモードに基づく)。
3. 「トラックの削除」を選択します。

PC10857JJ—UN—13APR09

GreenStar メインページ



PC10857XK—UN—16JUN10

誘導のクイックチェンジ



トラックの削除

RN38933,0000068-40-25JUL11-1/1

トラック変更

トラック変更を使用して、左右に誘導トラックの位置を調整して、GPS ドリフトを補正します。トラック変更は、「左移動」または「右移動」ボタンを押すたびに、「誘導の設定」で指定された距離だけ、トラック 0 とそれに関連付けられたすべてのトラックを左または右に移動します。「トラック変更」は、既定で OFF に設定されていますが、「誘導の設定」で ON/OFF を切り替えることができます。

注記：ドリフトは、衛星ベースの差分補正される GPS システムに特有のものです。

「走行」ページで「トラック変更」を選択し、トラック変更のコントロールにアクセスします。

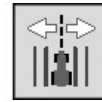
- トラックを左に移動するには、「左移動」を選択します。
- トラックを右に移動するには、「右移動」を選択します。
- トラックを機械の現在の位置の中心に合わせるには、「中央移動」を選択します。
- すべての変更を消去し、トラック 0 とそれに関連付けられているすべてのトラックを元の定義済みの位置に戻すには、「変更の消去」を選択します。

重要： SF1 または SF2 差分補正 (または RTK 簡易測位モード) の使用中は、時間の経過や電源の入れ直しによってトラックがずれることがあります。軌道調整を使用して GPS ドリフトを補正できます。

北米の RTK 無線機が再設定、または変更されるときには、必ず、続ける前に GPS 受信機の電源を切ってスイッチを入れ直す必要があります。

RTK 無線機を接続解除する前に RTK 無線機への電源を OFF にしなければなりません。

PC10857NC—UN—24SEP09



トラック変更

PC10857LE—UN—14APR09



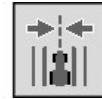
左移動

PC10857LF—UN—14APR09



右移動

PC10857LG—UN—14APR09



中央移動

PC10857LH—UN—14APR09



変更の消去

注記：AutoTrac が有効になっているときは、「調整を消去」は無効です。

高精度用途で反復性が必要な場合は、RTK 絶対基準モードを強くお勧めします。RTK 絶対基準モードのみ、一貫した反復性と精度を提供します。

OUO6050,00010D1-40-28APR09-1/1

トラッキング音

トラッキング音を操舵方向の音響警報として使用できます。トラックが機械の右にある場合は低い警告音が 2 つ鳴り、機械の左にある場合は高い警告音が 1 つ鳴ります。機械と誘導トラックとの間のオフトラック誤差が、「誘導の

設定」で指定した値より小さくなるまで、アラームは 1 秒に 2 回繰り返されます。

トラッキング音は、既定で ON に設定されていますが、「誘導の設定」で ON/OFF を切り替えることができます。

OUO6050,00010CF-40-14APR09-1/1

回転ビュー

注記： 回転ビューを有効にする前にトラック 0 を確立する必要があります。

回転ビューは、ある走行パスから次の走行パスに旋回するときに、透視図ではなく圃場の俯瞰ビューを表示することにより、次のトラックを表示してオペレータを支援します。

回転ビューは、車両がトラックの方位から 45° 以上旋回したときに表示されます。車両がトラックの約 5° 以内になると、画面は透視図に戻ります。画面が回転ビューに切り替わったら、オペレータは誘導ビューの左上隅に表示されるキャンセルボタンを使用して回転ビューをキャンセルで

PC10857NB—UN—27APR09



回転ビューのキャンセル

きます。キャンセルボタンを押すと、画面は透視図に戻ります。

「回転ビュー」は、既定で ON に設定されていますが、「誘導の設定」で ON/OFF を切り替えることができます。

マップビューに戻るには、「回転ビューのキャンセル」を選択します。

OUO6050,00010D2-40-28APR09-1/1

旋回プレディクター

旋回プレディクターは、走行パスの終わりを予測してオペレータに警告し、マップビューの右上に走行パスの終わりまでの距離を表示します。「旋回プレディクター」は、既定で ON に設定されていますが、「誘導の設定」で ON/OFF を切り替えることができます。予測旋回地点までの距離がカウントダウンされ、機械が旋回地点との交差から 10 秒になると警告音が鳴り、予測旋回地点に達するともう一度鳴ります。予測旋回点に接近する前に視覚インジケータが 10 秒間表示されます。システムが以前の走行パス上の以前の旋回を検出すると、その旋回点までの距離が表示されます。透視マップ上の視覚表示は、音を伴います。

旋回プレディクターの目的は、Parallel Tracking または AutoTrac を使用している車両の旋回点を予測することだけです。枕地警告ではありません。旋回予測は、機械の前の旋回動作のみに基づきます。AutoTrac が解除され、方位誤差が 45° を超えたときにも旋回点は定義されます。圃場境界が直線的に連続していなかったり、圃場境界の前後でオペレータが旋回すると、旋回プレディクターは圃場境界と一致しくなくなります。

注記： シートスイッチタイムアウト (トラクターでのオペレータの離席 7 秒間、コンバインおよび噴霧器での離席 5 秒間) がある場合、ディスプレイは旋回プレディクターを ON にリセットします。

RN38933,0000101-40-10AUG11-1/1

誘導の設定

通常、GreenStar システムで最適なパフォーマンスを得るには、設定を調整する必要があります。誘導の設定にアクセスして、ユーザー経験をカスタマイズし、システムパフォーマンスを最適化します。

一般設定

回転ビュー： 旋回するときに、オペレータが次のトラックを表示するのを支援します。ON/OFF するには、チェックボックスをオン/オフします。

旋回プレディクター： 走行パスの終わりを予測してオペレータに警告します。ON/OFF するには、チェックボックスをオン/オフします。

トラッキング音： 音響でオフトラック誤差を示します。ON/OFF するには、チェックボックスをオン/オフします。トラッキング音を鳴らす距離を変更するには、入力フィールドを選択し、必要な値を選択して Enter を押します。10 ~ 60 cm (4 ~ 24 in) の範囲の値を入力できます。

リード補正： 現在のトラック誘導で旋回とみなす距離を示

次のページへ

PC13916—UN—25JUL11



PC10857JF—UN—13APR09 GreenStar メインページ



PC10857NG—UN—27APR09

設定



誘導の設定

します。これは、Parallel Tracking でのみ使用します。ON/OFF するには、チェックボックスをオン/オフします。

RN38933,0000069-40-25JUL11-1/2

「**Shift Track (トラック変更)**」：左右に誘導トラックの位置を調整して、GPS ドリフトを補正するために使用します。この設定では、調整を ON/OFF し、小さい調整または大きい調整を選択して各調整の距離を変更します。

「**Shifts Off (調整オフ)**」：ボックスをオンにして調整を OFF にします。

「**Small Shifts (小さい調整)**」：選択して、1～30 cm (0.4～12 in) の調整サイズを使用します。

「**Large Shifts (大きい調整)**」：選択して、1～410 cm (12～161.5 in) の調整サイズを使用します。AutoTrac 起動時、またはアダプティブカーブトラックモードでの操作時は、「大きい調整」は無効です。

「**Shift Size (調整のサイズ)**」：「左に調整」または「右に調整」ボタンの選択時にトラックを調整する距離です。

PC10857NH—UN—27APR09

RN38933,0000069-40-25JUL11-2/2

ライトバーの設定

「**Step Size (ステップサイズ)**」：進路精度インジケータの各ボックスで表されるオフトラック距離の値を設定します。ディスプレイを外部 GreenStar Lightbar と共に使用する場合は、「Step Size (ステップサイズ)」を使用して、Lightbar の各ライトで表されるオフトラック距離も設定できます。

「**Steer Towards Direction (指定された方向に操舵)**」：このオプションを選択すると、進路精度インジケータと外部 GreenStar Lightbar の左側に点灯したライトにより、誘導トラックに整列するには左に操舵する必要があることが示されます。

「**Off Track Direction (オフトラック方向)**」：このオプションを選択すると、進路精度インジケータと外部 GreenStar ライトバーの左側に点灯したライトにより、誘導トラックに整列するには右に操舵する必要があることが示されます。

注記： 外部ライトバーが接続されている場合のみ、追加ページが表示されます。

PC10857NI—UN—27APR09

次のページへ

RN38933,0000102-40-12AUG11-1/3

「**External Lightbar On (外部ライトバー ON)**」：ボックスをオンにして外部ライトバーを ON にします。

GreenStar ライトバーの輝度調整：外部 GreenStar ライトバーの輝度はディスプレイの輝度設定と同期します。この設定を使用して、GreenStar ライトバーの輝度をディスプレイの輝度に対して調整できます。

RN38933,0000102-40-12AUG11-2/3

Lightbar の取り付け方向の構成：この設定では、GreenStar Lightbar 上下逆に取り付けることができます。このページを開くと、GreenStar Lightbar が正しく取り付けられている場合、そのライトの半分が点灯します。ライトが表示されている方向のボックスを単にオンにします。

RN38933,0000102-40-12AUG11-3/3

カーブトラックの設定

「Smooth Tight Turns (急旋回のスムージング)」：このチェックボックスをオンにすると、システムは急な伝搬進路を自動的にスムージングします。

Curve Track Settings

☒ **Smooth Tight Turns**

Implement In-Ground Turn Radius

30.0

 (ft)

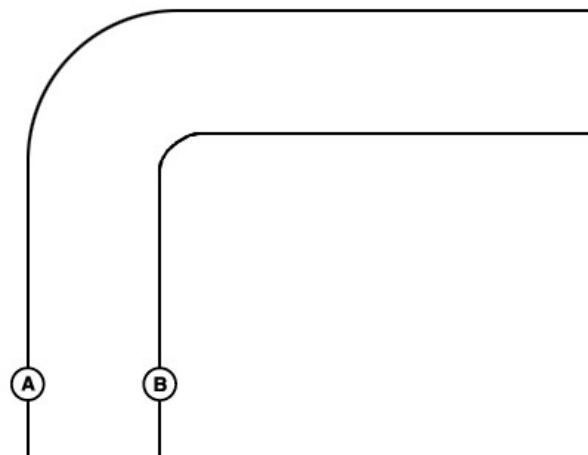
//

PC10857N1—UN—27APR09

CZ76372,00001D8-40-12OCT10-1/5

A：前の走行パス

B：次の走行パス：急旋回のスムージング OFF



急旋回のスムージング OFF

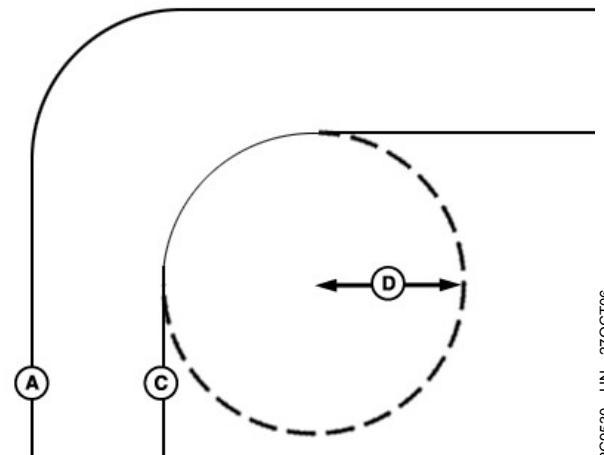
次のページへ

PC9529—UN—27OCT06

CZ76372,00001D8-40-12OCT10-2/5

A : 前の走行パス

B : 次の走行パス : 急旋回のスムージング ON



急旋回のスムージング ON

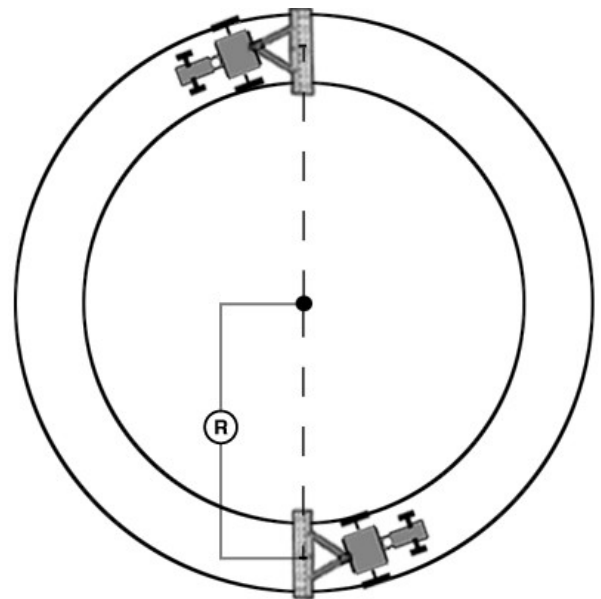
CZ76372,00001D8-40-12OCT10-3/5

PC9530—UN—27OCT06

「Implement In-Ground Turn Radius (装置の地面旋回半径)」 : 装置が地面で急旋回できる最小旋回半径です。

R : 装置の旋回半径

記録ソース - アダプティブカーブトラックは、手動で、AutoTrac または対象範囲に基づいてトリガーできます。



半径

次のページへ

CZ76372,00001D8-40-12OCT10-4/5

PC9905—UN—05FEB07

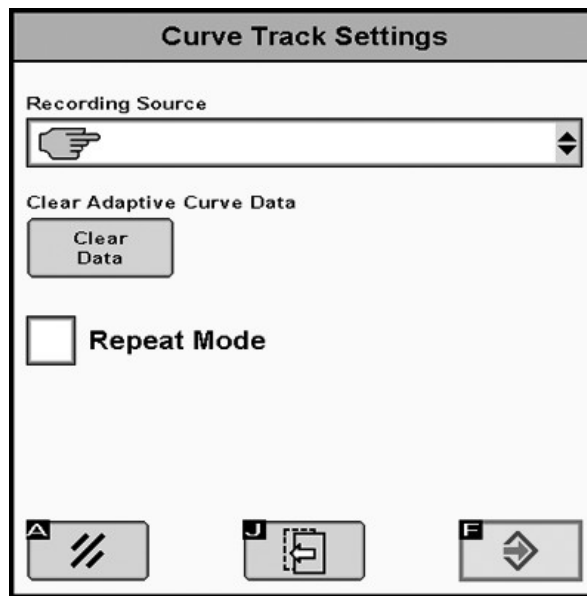
Clear Adaptive Curves Data (アダプティブカーブデータの消去)：この圃場でカーブトラックデータが前に記録されている場合、オペレータがそのデータを使用する必要がなかったり、保存されているカーブトラックデータで内部メモリがいっぱいのときは、カーブトラックデータをメモリから削除できます。カーブトラックデータの消去には、以下の 2 つのオプションがあります。

For this field only (この圃場のみ)：現在の圃場の曲線軌道データのみをメモリから消去します。

For all fields (すべての圃場)：すべての圃場のカーブトラックデータをメモリから消去します。

「**Repeat Mode (繰り返しモード)**」：繰り返しモードでは、記録が OFF のときに誘導トラックを表示することができます。「Repeat Mode (繰り返しモード)」をオンにして、以前記録されたアダプティブカーブトラック上を誘導します。繰り返しモードは既定で OFF です。

繰り返しモードが ON の場合、アダプティブカーブの記録ソフトキーは無効です。



PC10857NM—UN—27 APR09

CZ76372,00001D8-40-12OCT10-5/5

AutoTrac の設定

PC10857LB—UN—14APR09

注記：AutoTrac の設定は、AutoTrac 対応の機械のみに表示されます。

「**Steering Sensitivity (ステアリング感度)**」：AutoTrac ユーザーは車両のステアリング感度を調整できます。ステアリング感度を調整するには、入力ボックスを選択し、必要なステアリング感度の値をテンキーで入力して、入力ボタンを押します。この感度は、「走行」ページの「ステアリング感度の増加」ソフトキーと「ステアリング感度の減少」ソフトキーを使用して上下に調整できます。

注記：ステアリング感度の有効範囲は 50～200 で、最高レベルの設定は 200 です。



PC10857LC—UN—14APR09 ステアリング感度の増加



ステアリング感度の減少

OOU6050,00010D7-40-28APR09-1/1

アドバンスト AutoTrac の設定

「AutoTrac Settings (AutoTrac の設定)」ボタンは、アドバンスト AutoTrac Integrated の設定をサポートする SSU が検出された場合のみ、「Guidance Settings (誘導の設定)」の下に表示されます。

「Accept (承諾)」ボタンを押すと、現在の設定が保存されて適用され、前のページに戻ります。「Restore Default Settings (既定設定の復元)」ボタンを押すと、すべての設定が工場出荷時の既定値に戻ります。既定値については各設定を参照してください。疑問符 ? ボタンを押すと、特定の設定のヘルプテキストがポップアップ表示されます。

OUO6050,000108A-40-11APR09-1/1

AutoTrac Universal

AutoTrac Universal の操作手順については、AutoTrac Universal のオペレータマニュアルを参照してください。

OUO6050,00010DA-40-14APR09-1/1

外部 GreenStar Lightbar

GreenStar Lightbar は、GreenStar Lightbar と GreenStar ディスプレイの両方が装置 CAN バスに接続されているときに GreenStar ディスプレイとのコンパニオン構成で動作します。GreenStar Lightbar は、オペレータの前のウィンドシールドに取り付けられ、ディスプレイからオペレータの視線に進路精度インジケータを表示します。

GreenStar Lightbar を GreenStar ディスプレイと共に使用するための追加のセットアップは不要ですが、設定は「Guidance Settings (誘導の設定)」で使用できます。

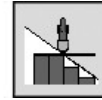
正しい取り付けおよび設置の手順については、『GreenStar Lightbar オペレータマニュアル』を参照してください。

OUO6050,00010D8-40-09JUN10-1/1

Swath Control Pro

Swath Control Pro の操作

PC10857NO—UN—28APR09



Swath Control Pro の On/Off

重要：一部のオペレータは、「横断路」を使用して2つの離れた圃場を1つにつなげる場合があります。Swath Control Pro が ON のままだと、この狭い地面にも製品 (肥料・農薬) が散布される可能性があります。予期しない散布を防止するため、圃場間を移動している間は Swath Control Pro またはマスタースイッチを必ず OFF にしてください。

1. 標準セットアップウィザードを完了して、GreenStar システムを Swath Control Pro 用にセットアップします。このマニュアルで前述の「はじめに」セクションを参照してください。

注記：依頼主、農場、圃場を選択していない場合、1つの対象範囲マップのみをディスプレイに保存できます。対象範囲は、マップで最初に記録された点から 5 mile を超えてマッピングすることはできません。

2. 必要な外部および内部境界を作成します。境界はオプションですが、Swath Control Pro の使用時に役立つ可能性があります。たとえば、Swath Control Pro でオーバーラップの量を 0% に設定した場合、外部境界はセクションが拡張されて境界を越えた場合に圃場の外側で散布されないようにすることに役立つ可能性があります。

3. システムを調整してパフォーマンスを最適化する方法を学ぶには、このマニュアルの「SWATH CONTROL PRO 設定」セクションを参照してください。

4. Swath Control Pro が機能するには、次のすべてが必要です：

有効な Swath Control Pro のアクティベーションコードがディスプレイに入力されている

- Swath Control Pro 対応のコントロールユニットが検

出され、「機械のセットアップページ」に適切な機械の種類が表示されている。

- セットアップウィザードを完了している。
- マスタースイッチ ON。
- セクションスイッチが ON 位置にある。
- GPS 信号の状態が存在する (SF1、SF2、または RTK)。
- 速度 0.8 km/hr (0.5 mph) 以上

5. GreenStar の実行ページにある Swath Control Pro の切り替えボタンで Swath Control Pro を ON/OFF します。

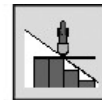
注記： Swath Control Pro の ON/OFF 切り替えボタンが実行ページに表示されない場合は、有効な Swath Control Pro アクティベーションコードがディスプレイに入力されていること、および Swath Control Pro 対応のコントロールユニットがディスプレイにより検出されていることを確認します (「メニュー」->「メッセージセンター」->「エレクトロニックコントロールユニット情報」で、コントロールユニットのメッセージカウントが着実に増加していることを確認します)。

複数の Swath Control Pro 対応コントロールユニットが CAN バスに接続されている場合、これらのコントロールユニットが自動的に優先され、Swath Control Pro で機能するコントロールユニットのみに最高の優先度が設定されます。

RN38933,0000103-40-10AUG11-1/1

噴霧器での Swath Control Pro の有効化

PC10857NO—UN—28APR09



Swath Control Pro の On/Off

Swath Control Pro が機能するには、次のすべてが必要です：

- 溶剤ポンプ ON。
- セクションスイッチ ON。
- マスタースイッチ ON。
- Swath Control Pro ON。
- 速度 0.8 km/h (0.5 mph) 以上。
- 車両が圃場基準点の 7.64 km (4.75 mile) 以内にある。

注記： IBS (Index Boom Section) またはブームセクションスイッチでセクションを OFF にした場合、Swath Control Pro によりそのセクションが ON になることはありません。Swath Control Pro でセクションを OFF にした場合、IBS がそれを ON に戻すことはありません。

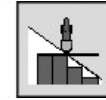
RN38933,0000104-40-10AUG11-1/1

播種用機具での Swath Control Pro の有効化

PC10857NO—UN—28APR09

Swath Control Pro が機能するには、次のすべてが必要です：

- 作業機が地面に降るされている。
- セクションスイッチ ON。
- マスタースイッチ ON。
- Swath Control Pro ON。
- エアカートおよび 1990 CCS の場合、車速が 1 km/h (0.62 m.p.h.) を超えている必要があり、播種機の場合、0.3 km/h (0.2 m.p.h.) を超えている必要があります。



Swath Control Pro の On/Off

- 車両が圃場基準点の 7.64 km (4.75 mile) 以内にある。

RN38933,0000105-40-10AUG11-1/1

セクションステータスバー

PC10857NP—UN—28APR09

Swath Control Pro が機能している場合、検出されたセクションステータスが実行ページの下のセクションステータスバーに表示されます。



セクションステータスバー

エアカートのステータスバーの例

- 下部の緑バー - Swath Control Pro が有効でセクションが ON になっています。
- 黒のタンクバー - タンク ON

- 透明なタンクバー：タンクは OFF です。

RN38933,0000106-40-10AUG11-2/2

噴霧器のステータスバーの例

PC10857NQ—UN—28APR09

- 検出されたセクションが表示されます
- L1：中心の左側の最初のセクション
- R1：中心の右側の最初のセクション
- C：センターブームセクション
- 緑または青の三角形：セクションステータスは ON です
- 透明な三角形：セクションステータスは OFF です。



RN38933,0000106-40-10AUG11-2/2

精度

Swath Control Pro システム全体の精度はさまざまな要素に左右されます。

Swath Control Pro システムの精度 = GPS 信号精度 + 機械と作業機のセットアップ + ディスプレイのセットアップ + 圃場条件 + 製品 (肥料・農薬) 散布量。

重要：

- 機械とインプLEMENTを必ず適切にセットアップします (メーカーのオペレーターマニュアルの指示を順守)。

- インプLEMENTの消耗品が良好な動作条件にあり、適切な間隔であることを確認します。
- 圃場条件や製品 (肥料・農薬) 散布量が機械の動きにどのように影響するかを理解します。
- Swath Control Pro 性能を確保するため、起動時に必ず GPS レシーバがウォームアップ期間を完了していることを確認します。
 - ： GPS 精度が向上すると (SF1、SF2、RTK)、Swath Control Pro の反応精度も向上します。
 - ： GPS シェーディング (木、建物など) は Swath Control の精度に影響します。
- Swath Control Pro の設定、機械および作業機の寸法をディスプレイで正しくセットアップします。

RN38933,0000107-40-10AUG11-1/1

Swath Control Pro 設定

通常、GreenStar システムで最適なパフォーマンスを得るには、設定を調整する必要があります。Swath Control Pro の設定にアクセスして、システムパフォーマンスを最適化します。

注記：有効な **Swath Control Pro** アクティベーションコードがディスプレイに入力され、**Swath Control Pro** 対応のコントロールユニットが検出されている場合にのみ、**Swath Control** 設定ボタンが表示されます。

PC13916—UN—25JUL11



PC10857JF—UN—13APR09 GreenStar メインページ



PC10857NR—UN—28APR09



設定

Swath Control Pro 設定

RN38933,0000108-40-10AUG11-1/1

ターンオン時間とターンオフ時間の設定

ターンオン時間 (秒)：既定値は 1 ですが、0.3～15 の範囲に 0.1 秒刻みで変更できます。既定値は 1 ですが、0.3～15 の範囲に 0.1 秒刻みで変更できます。

ターンオフ時間 (秒)：既定値は 0.6 ですが、0.3～15 の範囲に 0.1 秒刻みで変更できます。

オペレーターは特定の作業機に合わせてターンオン / ターンオフの設定を調整できます。ターンオン / ターンオフの設定は、肥料・農薬を適用する場合の物理的な作業機の反応時間 (電気式および機械式) の平均を補正するためのものです。対地速度が上がるにつれて反応時間が長くなることは注意してください。物理的な反応時間はその作業機構成に対して一定です。異なる対地速度では、応答するまでの機械の移動距離は長くなったり、短くなったりします。

注記：意図的なオーバーラップのためにターンオン時間 / ターンオフ時間を利用することは推奨されません。このオーバーラップがシステムの複雑さが増す原因になることがあります。

適切なターンオン時間 / ターンオフ時間を決定するための最適な方法は、セクションを手動で ON または OFF にすることです。スイッチを入れてから、肥料・農薬散布を開始または停止するまでの時間を測定します。噴霧器の場合、スイッチを入れてから、肥料・農薬散布を開始または停止して作物に達するまでの時間を測定します。ターンオン / ターンオフ時間は 0.1 秒刻みで入力します。

ターンオン時間を 0.3 秒に設定した場合、そのセクションが境界または対象領域から 0.3 秒になるとシステムが評価すると、コマンド信号が出されます。コマンド信号が出されてから 0.3 秒後に、対象範囲マップの彩色が始まります。実際の機械の反応時間が 0.8 秒の場合、適用されるまでに機械は境界を超えるか非対象範囲領域に入って 0.5 秒走行します。この状況では、対象範囲マップの彩色は実際の散布が開始される前に始まるため、この 2 つは適合しないこととなります。

ターンオン時間が増えると、境界または範囲外エリアに近づくより前にコマンド信号が出されます。ターンオン時間

Turn on Time	Turn off Time
1.0 (sec)	0.6 (sec)
Exterior Boundaries Amount to Overlap	
100 %	
Interior Boundaries Amount to Overlap	
0 %	
Previous Coverage Amount to Overlap	
50 %	

PC10857NS—UN—28APR09

が 1.0 秒の場合、作業機が境界または散布済み区域に達することが予想されるより 1.0 秒前にコマンドが出されます。オペレーターがターンオン時間に 1.0 秒と入力したので、コマンド信号が送信された 1.0 秒後に対象範囲マップの色塗りが開始されます。Swath Control Pro は、この時点で機械が散布を開始したと予測します。

既存の境界や前の対象領域に出入りするときの移動速度が一定に保たれるほど、Swath Control Pro の精度が向上します。境界や前の対象領域への出入りのときに機械の速度が急激に変化する場合、Swath Control Pro はその変化を予測できません。これは、ターンオン / ターンオフの位置を現在の位置、方向、速度に基づいて推定するためです。

機械のターンオン / ターンオフ時間を一度確定すると、機械で大幅なシステム変更を行わない限りそのまま保持されます。たとえば、システム配管の変更は機械の物理的な平均反応時間に影響します。

RN38933,0000109-40-10AUG11-1/1

Swath Control のターンオン / ターンオフの設定について

注記：このセクションの例でのターンオン / ターンオフ時間はすべての作業機に当てはまるわけではありません。特定の機械と作業機のターンオン / ターンオフ時間を決定することは重要です。

Swath Control Pro は、落下点と主要機能のターンオン / ターンオフ時間に基づいて作動します。

播種用機具

播種中の播種機の平均速度は 6 ~ 12 km/h (4 ~ 7 mph) で、機械の電動クラッチの応答遅延時間は最小です (通常は 0.8 秒未満)。最大遅延時間は、通常、種子がメーターディスクを離れ、種子チューブを通して、土に達するまでの時間です。10 km/h (6 mph) の播種速度で、1 秒間に 2.8 m (8.8 ft) 進みます。つまり、1/10 秒ごとに 280 mm (10.5 in) の移動距離になります。(たとえば、キャビン内でスイッチが押されてから、クラッチが停止し、種子メーターが停止し、すべての種子が土に達する全種子遅延時間。経過時間は 0.8 秒)。先読み時間が 0.3 ~ 0.8 秒の範囲で変わると、ターンオン / ターンオフ時に種子配列の位置が大幅に変わることがわかります。平均すると、ほとんどのロークロップ播種機は一般にターンオフ時間を 0.3 秒と設定し、ターンオン時間を 0.5 ~ 1.0 秒の範囲にします。平均すると、ほとんどのエアカートでは一般にターンオフ時間を 0.6 秒と設定し、ターンオン時間を 1.0 秒にします。

列型機具 (複数列の播種用機具) のスキップを最小 (100% オーバーラップ) にします。Swath Control Pro 設定をスキップの最小化 (100% オーバーラップ) に設定します。Swath Control Pro は機具の後列に対応するので、列間隔を考慮してターンオン時間を増やす必要があります。このセクションの終わりの図を参照してください。

目標は、「ターンオン」の設定に対して整列ターンオンを入力することで、列遅延間隔を補正することです。ターンオン + 列遅延 = 整列ターンオン ターンオン時間の精度を維持するため、一定した方向転換速度を保ちます。播種前に設定を調べて調整します。

注記：整列遅延は距離ではなく時間で、速度による影響を受けます。

噴霧器

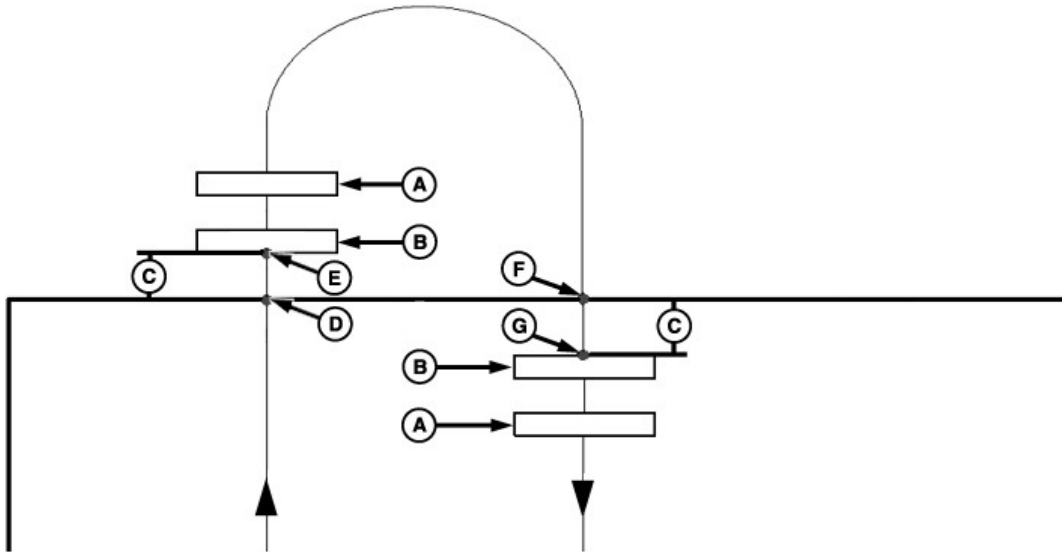
24 km/h (16 mph) の自走式噴霧器では、システムの物理的な反応時間の平均は 2.5 秒です (多機能ハンドルでのターンオフコマンド。ブームバルブは反応してオフになり、チェックバルブ圧力になるまで液体はブームから自由に流れます)。液体は 2.5 秒過ぎても流れ続けて作物冠に落ちるので、物理的な操作全体の反応時間は合計で約 3.0 秒になることがあります。

噴霧器のターンオン時間を決定するには、マスターオンスイッチを押し、肥料・農薬が作物に達するのが見えるまでの時間を測定します。ターンオフ時間を決定するには、マスターオフスイッチを押し、肥料・農薬の流れが停止するまでの時間を測定します。

大まかには、液体処理システムの反応はターンオフ時よりターンオン時が長くなります。これは液体圧力の差によるもので、多くの場合、ターンオン時間はターンオフ時間よりやや大きくなります。機械の反応遅延が発生している間、移動速度は移動距離にしか影響しないことに注意し、ターンオフ時間とターンオフ時間の間で、およびオペレーター間で走行距離が変わることに注意してください。

次のページへ

RN38933,000010A-40-10AUG11-1/4



SWATH CONTROL PRO なし — 2 列に並べた機具が枕地に入ってから出る

A : 列 1
B : 列 2

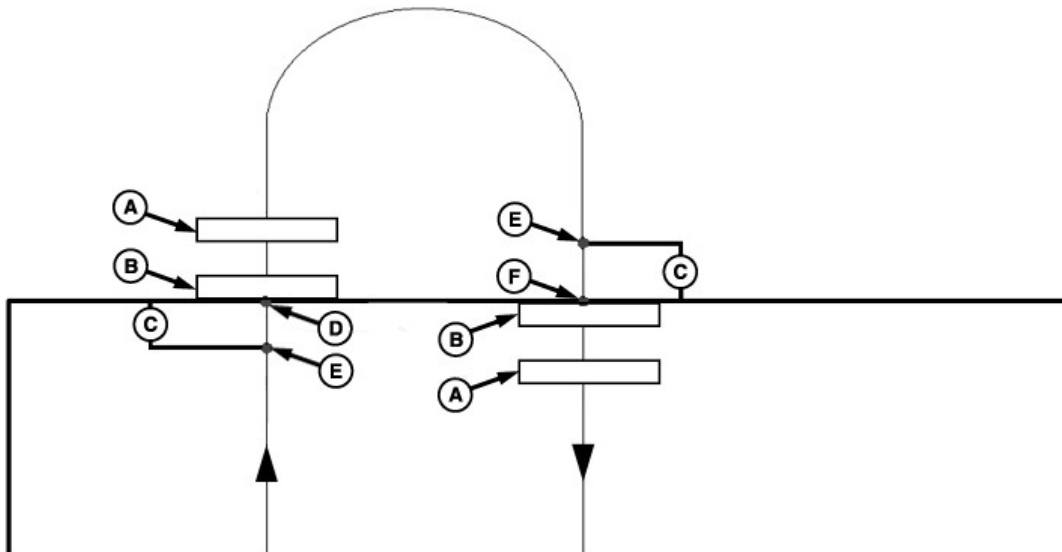
C : システム遅延
D : OFF に切り替え

E : 実際の OFF 位置
F : ON に切り替え

G : 実際の ON 位置

システム遅延 = オーバーラップ (A) とオーバーラップ (B) システム遅延 = オーバーラップ (A) とオーバーラップ (B)

RN38933,000010A-40-10AUG11-2/4



通常の SWATH CONTROL PRO — 2 列に並べた機具が枕地に入ってから出る

A : 列 1
B : 列 2

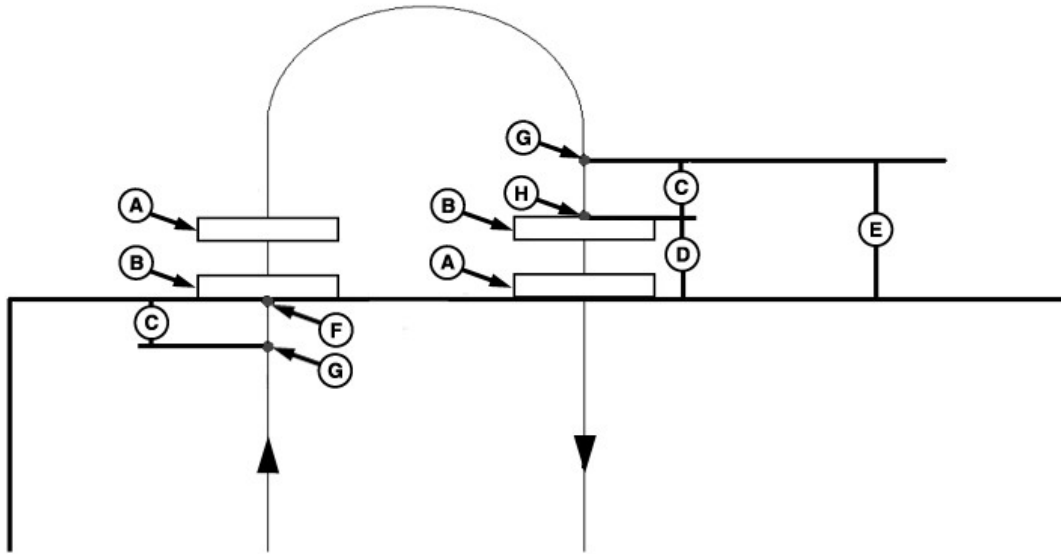
C : システム遅延
D : 実際の OFF 位置

E : セクションコマンド
F : 実際の ON 位置

システム遅延 = オーバーラップなし (A) とオーバーラップ システム遅延 = オーバーラップ (A) とオーバーラップなし (B)

次のページへ

RN38933,000010A-40-10AUG11-3/4



整列ターンオン：2 列の機具が枕地に出入り

A : 列 1
B : 列 2

C : システム遅延
D : 列遅延

E : 列型でのターンオン
F : 実際の OFF 位置

G : セクションコマンド
H : 実際の ON 位置

システム遅延 = オーバーラップなし (A) とオーバーラップなし (B)

システム遅延 + 列型での遅延 = オーバーラップなし (A) とオーバーラップなし (B)

RN38933,000010A-40-10AUG11-4/4

PC10857WV—UN—07JUN10

Swath Control Pro 設定クイックシート — メートル法

一定対地速度 (km/h)	物理的な作業機の反応遅延時間 (秒)	所定の速度と時間での移動距離 (m)	GPS 更新ごとの移動距離 (m)
3	1	0.83	0.17
3	2	1.67	0.17
3	3	2.50	0.17
3	4	3.33	0.17
3	5	4.17	0.17
3	10	8.33	0.17
6	1	1.67	0.33
6	2	3.33	0.33
6	3	5.00	0.33
6	4	6.67	0.33
6	5	8.33	0.33
6	10	16.67	0.33
9	1	2.50	0.50
9	2	5.00	0.50
9	3	7.50	0.50
9	4	10.00	0.50
9	5	12.50	0.50
9	10	25.00	0.50
12	1	3.33	0.67
12	2	6.67	0.67
12	3	10.00	0.67
12	4	13.33	0.67
12	5	16.67	0.67
12	10	33.33	0.67
15	1	4.17	0.83
15	2	8.33	0.83
15	3	12.50	0.83
15	4	16.67	0.83
15	5	20.83	0.83
15	10	41.67	0.83
18	1	5.00	1.00
18	2	10.00	1.00
18	3	15.00	1.00
18	4	20.00	1.00
18	5	25.00	1.00
18	10	50.00	1.00
21	1	5.83	1.17
21	2	11.67	1.17
21	3	17.50	1.17
21	4	23.33	1.17
21	5	29.17	1.17
21	10	58.33	1.17
24	1	6.67	1.33
24	2	13.33	1.33
24	3	20.00	1.33
24	4	26.67	1.33
24	5	33.33	1.33
24	10	66.67	1.33
27	1	7.50	1.50
27	2	15.00	1.50

次のページへ

RN38933,000010B-40-10AUG11-1/2

一定対地速度 (km/h)	物理的な作業機の反応遅延時間 (秒)	所定の速度と時間での移動距離 (m)	GPS 更新ごとの移動距離 (m)
27	3	22.50	1.50
27	4	30.00	1.50
27	5	37.50	1.50
27	10	75.00	1.50
30	1	8.33	1.67
30	2	16.67	1.67
30	3	25.00	1.67
30	4	33.33	1.67
30	5	41.67	1.67
30	10	83.33	1.67

RN38933,000010B-40-10AUG11-2/2

Swath Control Pro 設定クイックシート — SAE

一定対地速度 (mph)	物理的な作業機の反応遅延時間 (秒)	所定の速度と時間での移動距離 (ft)	GPS 更新ごとの移動距離 (in)
2	1	2.93	7.04
2	2	5.87	7.04
2	3	8.80	7.04
2	4	11.73	7.04
2	5	14.67	7.04
2	10	29.33	7.04
4	1	5.87	14.08
4	2	11.73	14.08
4	3	17.60	14.08
4	4	23.47	14.08
4	5	29.33	14.08
4	10	58.67	14.08
6	1	8.80	21.12
6	2	17.60	21.12
6	3	26.40	21.12
6	4	35.20	21.12
6	5	44.00	21.12
6	10	88.00	21.12
8	1	11.73	28.16
8	2	23.47	28.16
8	3	35.20	28.16
8	4	46.93	28.16
8	5	58.67	28.16
8	10	117.33	28.16
10	1	14.67	35.20
10	2	29.33	35.20
10	3	44.00	35.20
10	4	58.67	35.20
10	5	73.33	35.20
10	10	146.67	35.20
12	1	17.60	42.24
12	2	35.20	42.24
12	3	52.80	42.24
12	4	70.40	42.24
12	5	88.00	42.24
12	10	176.00	42.24
14	1	20.53	49.28
14	2	41.07	49.28
14	3	61.60	49.28
14	4	82.13	49.28
14	5	102.67	49.28
14	10	205.33	49.28
16	1	23.47	56.32
16	2	46.93	56.32
16	3	70.40	56.32
16	4	93.87	56.32
16	5	117.33	56.32
16	10	234.67	56.32
18	1	26.40	63.36
18	2	52.80	63.36

次のページへ

RN38933,000010C-40-10AUG11-1/2

一定対地速度 (mph)	物理的な作業機の反応遅延時間 (秒)	所定の速度と時間での移動距離 (ft)	GPS 更新ごとの移動距離 (in)
18	3	79.20	63.36
18	4	105.60	63.36
18	5	132.00	63.36
18	10	264.00	63.36
20	1	29.33	70.40
20	2	58.67	70.40
20	3	88.00	70.40
20	4	117.33	70.40
20	5	146.67	70.40
20	10	293.33	70.40

RN38933,000010C-40-10AUG11-2/2

データ管理

データ管理

データと設定は、USB ストレージデバイスに転送するか、USB ストレージデバイスから転送して、以下を行うことができます。

- データをバックアップする
- デスクトップソフトウェアに転送する
- 別のディスプレイに転送する

以下の種類のデータは、ディスプレイ間で転送できます。

- 依頼主、農場、圃場

- 機械と装置のリソース
- 誘導ライン
- 内部/外部境界
- 対象範囲地図

このディスプレイは、Apex ソフトウェアに以下の情報を転送しません。

- 適用プランマップ
- 航空写真
- 背景画像
- 品種ロケータマップ

RN38933,0000028-40-10AUG11-1/1

データの転送

1. 記録を OFF にして車両を停止します。

2. USB ストレージドライブをディスプレイに挿入します。USB は、512 MB 以上の空きストレージスペースがある必要があります。

注記：GS3 CommandCenter USB ポートは、アームレスト保管ボックスにあります。

注記：USB 接続部に適合するほとんどの種類の USB デバイスは、このディスプレイで機能します。30 GB 前後の大容量 USB ストレージデバイスは NTFS でフォーマットされている場合があります。このディスプレイは NTFS と互換性がありません。USB ストレージデバイスは FAT に再フォーマットしてください。

「USB Detected (USB が検出されました)」というメッセージが表示されない場合は、他の USB ポートまたは別の USB デバイスを試してください。

3. ディスプレイが USB ドライブを認識すると、「**USB Detected (USB が検出されました)**」というメッセージが表示されます。それを読み、承諾します。

4. GreenStar がまだ開いていない場合は、GreenStar アプリケーションに移動します。

5. CommandCenter ディスプレイでデータ転送画面を表示

PC10857JC—UN—13APR09

PC13916—UN—25JUL11

PC12946—UN—05OCT10



「Menu (メニュー)」ボタン



「GreenStar」ボタン



USB ボタン

するには、「メニュー」>「GreenStar」>「USB」を選択します。

注記：USB デバイスの挿入中は GreenStar アプリケーションは機能しません。記録をオフにしてデータを転送する必要があります。

6. USB へのデータのバックアップまたはディスプレイへのデータのインポートを選択します。

RN38933,0000029-40-25JUL11-1/2

7. 「次へ」ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09



「次へ」ボタン

RN38933,0000029-40-25JUL11-2/2

USB ストレージデバイスへのデータのバックアップ

1. データを保存するプロファイル名を選択または作成します。「プロファイルはすでに USB ストレージデバイスに存在します」というメッセージがリストに表示されません。

重要：以前作成したプロファイルを選択すると、そのプロファイルは削除され、置き換えられます。このディスプレイは、データをマージまたは同期しません。同じ USB ストレージデバイスを 2 台以上の GreenStar ディスプレイで使用している場合、データの損失を避けるためにディスプレイごとに別々のプロファイルを使用したいことがあります。

2. データ転送後にディスプレイの内部メモリを消去したい場合は、ボックスをオンにします。

次のページへ

OUC6050,00010E6-40-07JUN10-1/2

3. 「次へ」 ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09

4. データ転送が完了すると、メッセージが表示されます。
メッセージを承諾して、USB ストレージデバイスを取り外します。



「次へ」 ボタン

重要： このメッセージが表示される前に、USB ストレージデバイスを取り外す、ディスプレイの電源を落とす、またはエンジンをクランキングすると、データが失われることがあります。

OOU6050,00010E6-40-07JUN10-2/2

USB ストレージデバイスからのデータのインポート

1. データを保存するプロファイル名を選択します。「プロファイルはすでに USB ストレージデバイスに存在します」というメッセージがリストに表示されます。

重要： ディスプレイのすべてのデータが削除され、USB の選択したプロファイルからのデータに置き換えられます。このディスプレイは、データをマージまたは同期しません。

OOU6050,00010E7-40-28APR09-1/2

2. 「次へ」 ボタンを選択します。

PC10857JP—UN—13APR09

3. データ転送が完了すると、メッセージが表示されます。
メッセージを承諾して、USB ストレージデバイスを取り外します。



「次へ」 ボタン

重要： このメッセージが表示される前に、USB ストレージデバイスを取り外す、ディスプレイの電源を落とす、またはエンジンをクランキングすると、データが失われることがあります。

OOU6050,00010E7-40-28APR09-2/2

サードパーティ製ソフトウェアからのデータのインポート

サードパーティ製ソフトウェアを使用してセットアップデータ用の TASKdata.XML ファイルを作成した場合、TASKdata.XML ファイルを USB ドライブ上のフォルダにコピーする必要があります。

ファイルを *Command_Center*\<データセット名>\RCD に置きます。CommandCenter は、セットアップデータを認識し、インポートできるようになります。

RN38933,000008E-40-28JUL11-1/1

内部メモリの残量の表示

PC13916—UN—25JUL11

ディスプレイの合計内部メモリは、圃場およびセットアップデータに 512 MB および 350 MB を使用できます。90% までいっぱいになると、アラートメッセージが表示されます。内部メモリの空き領域の量は、GreenStar 診断の記録ページで以下の順に従って表示できます。



PC10857JL—UN—13APR09

GreenStar メインページ



「GreenStar メイン」 >> 「Diagnostics (診断)」 >> (ドロップダウンリストから) 「Recording (記録)」を選択します

メモリの空き領域の量は、MB 単位で表示され、棒グラフでも示されます。

RN38933,000006A-40-25JUL11-1/1

内部メモリからのデータの削除

内部メモリからデータを削除するには、以下の 3 つの方法があります。

- USB ストレージデバイスへのデータのバックアップ中に**すべてのデータと設定を消去する** (データのバックアップのセクションを参照)
- **アダプティブカーブデータを消去する** (GreenStar メイン >> 誘導のクイックチェンジ >> トラックの削除)

- **対象範囲マップを消去する** (「GreenStar メイン」 >> 「Field Quick Change (圃場のクイックチェンジ)」 >> 「Clear Coverage Maps (対象範囲マップの消去)」)

アダプティブカーブと対象範囲マップは、大量のメモリを使用します。メモリの量は、装置の幅、速度、機械が直線を走行する程度に依存します。

OUO6050,00010E8-40-08OCT09-1/1

誘導トラックの消去

誘導トラックを消去 (削除) して、ディスプレイのメモリの空き容量を増やします。誘導トラックは、以下の順に選択して誘導のセットアップページで消去できます。

GreenStar メイン >> 誘導のクイックチェンジ >> トラックの削除

1. トラッキングモードの選択
2. トラック名を選択します (トラッキングモードに基づく)。
3. 「トラックの削除」を選択します。

PC13916—UN—25JUL11



PC10857JJ—UN—13APR09 GreenStar メインページ



PC10857XK—UN—16JUN10 誘導のクイックチェンジ



トラックの削除

RN38933,000010E-40-10AUG11-1/1

データの消去

依頼主、農場、および圃場のデータは、「Data Cleanup (データの消去)」を使用した場合のみ削除できます。

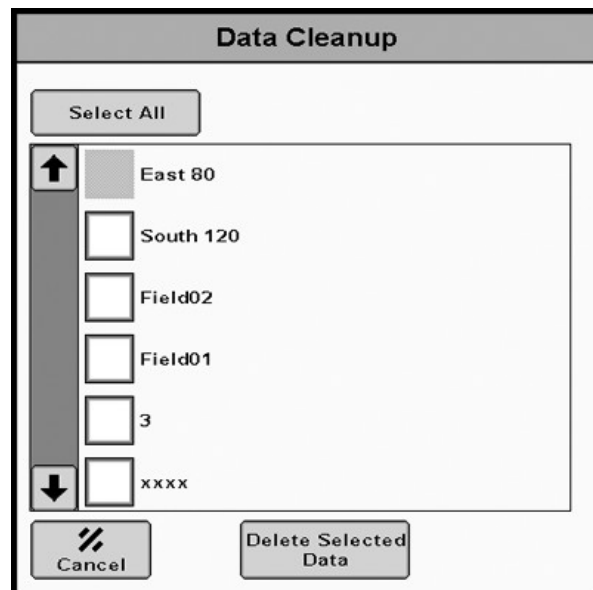
1. 削除するデータの種類 (依頼主、農場、圃場) を選択します。
2. チェックボックスをオンにして、削除する特定のデータを選択します。
 - 「GS3」 > 「設定」 > 「List Cleanup (リストの消去)」
3. 「Delete Selected Data (選択したデータの削除)」ボタンを押します。

注記： 灰色表示された項目は削除できません。これは他のデータと関連付けられているか、デスクトップソフトウェアを使用して作成されているためです。

PC13976—UN—10AUG11



データの消去



データの消去の選択

RN38933,000010D-40-10AUG11-1/1

トラブルシューティングと診断

誘導アラーム

SSU Communication Error (SSU 通信エラー)	No communication with vehicle steering controller (SSU). (車両ステアリングコントローラー (SSU) との通信がありません) 診断コードがないか車両を点検し、John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Multiple SSUs Detected (複数の SSU を検出)	2 台のステアリングコントローラ (SSU) が存在します。1 台の SSU の接続を外して、電源を入れ直します。
No ATU Activation (ATU アクティベーションなし)	ATU がアクティベーションされていません。下にアクティベーションコードを入力するか、ATU 装置の接続を外して GreenStar アプリケーションにアクセスします。
Turn Predictor Turned On (旋回プレディクター ON)	Turn predictor is turned ON. (旋回予測が ON になりました) OFF にするにはチェックボックスを使用します。
AutoTrac Deactivated (AutoTrac 解除)	オペレーターが座席を離れて 5 秒経過すると、AutoTrac システムは解除されます。
AutoTrac	オペレータは衝突回避の責任があります。Turn AutoTrac OFF before entering roadways. (道路に入る前に AutoTrac を OFF にしてください)
AutoTrac Detected (AutoTrac を検出しました)	自動誘導システムが検出されました。誘導システムを道路で起動すると、車両を制御できなくなる可能性があります。死傷事故を防止するため、道路に入る前に誘導システムを無効にしてください。
AutoTrac SSU Software Incompatible (AutoTrac SSU ソフトウェアに互換性がない)	AutoTrac は互換性のない SSU (車両コントローラ) バージョンを検出しました。AutoTrac を作動させるには、John Deere 取扱店に問い合わせて SSU の最新ソフトウェア更新を入手してください。
Unknown Direction of Travel (走行方向不明)	システムは車両の走行方向を検出できませんでした。走行方向を選択してください。
Operator Detection Timeout (オペレータ検出のタイムアウト)	システムは直近のオペレータのアクティビティを検出していません。AutoTrac 解除までの時間：XX 秒 ATU 再開スイッチを押すか、このアラームを承認して解除を防止します。
No Setup Data! (セットアップデータなし)	GreenStar アプリケーションのセットアップデータがメモリで見つかりませんでした。セットアップデータが利用できるまで、GreenStar アプリケーションは使用できません。
Communication Error (通信エラー)	車両のステアリングコントローラと通信が行われていません。診断コードがないか車両を点検し、John Deere 取扱店にお問い合わせください。 注記: 再プログラミング中に通信が失われるのは正常です。最プログラミング中は電源を切らないでください。
Mobile Processor Detected (モバイルプロセッサ検出)	モバイルプロセッサが CAN バスで検出されました。GreenStar アプリケーションは無効になります。GreenStar アプリケーションを有効にするには、モバイルプロセッサを取り外し、電源を入れ直してください。
GPS Communication Problem (GPS 通信の問題)	No communication with GPS receiver. (GPS レシーバとの通信なし) GPS レシーバで接続を点検し、操作を再実行してください。
Tracking Inaccurate (トラッキングが不正確)	GPS 受信機は 5 Hz メッセージ出力速度で報告するように設定する必要があります。GPS 受信機の設定を確認し、出力を 5 Hz に変更してください。
Invalid Boundary (無効な境界)	無効な境界が記録されました。記録を続行するか、現在の境界を消去して記録を再開できます。
Activation Error (アクティベーションエラー)	アクティベーションコードが無効です。アクティベーションコードを再入力してください。
Invalid Filter (無効なフィルタ)	選択されているトータルの種類に基づいて記入する必要があるすべてのフィールドが記入されていません。
Flags of Same Selection (同じフラグの選択)	同じ名前とモードのフラグが選択されました。
Name Already Exists (名前が既に存在)	入力した名前はリストに既に存在します。新しい名前を入力してください。
Approaching Maximum Distance (最大距離に接近しています)	選択した圃場から遠すぎます。新しい圃場を作成するか、対象範囲データを消去して Swath Control Pro の使用を続けてください。
Swath Control Pro Disabled (Swath Control Pro が無効)	選択した圃場から遠すぎます。新しい圃場を作成するか、対象範囲データを消去して続けてください。Swath Control Pro が無効化されました。
File Encoding Does Not Match Selected Language (ファイルのエンコーディングが選択した言語と一致しない)	選択した言語がセットアップデータのエンコーディングを一致していません。特定のテキストが不適切に表示される可能性があります。
Curve Data Found (カーブデータが見つかりました)	この圃場のアダプティブカーブは以前記録されています。次のいずれかの操作を選択してください。 繰り返しモードに入り、これらの以前記録されたカーブから誘導します。 追加のアダプティブカーブの記録を続けます (記録をオンにする必要があります)。 この圃場の既存のアダプティブカーブを削除します。このオプションは、この圃場のアダプティブカーブデータを完全に削除します。
Internal Memory Full (内部メモリがいっぱいです)	内部メモリがいっぱいです。 USB デバイスを挿入して、データを転送し、内部メモリからデータを削除してください。誘導カーブトラックのデータを消去すると、メモリの空き容量も増加します。 または、「A」を選択して、データクリーンアップツールを使用し、追加の空き領域を作成してください。

次のページへ

RN38933.0000111-40-10AUG11-1/3

USB Detected (USB を検出しました)	GreenStar データを USB デバイスとやり取りできません。 次の点を確認してください。 対象範囲の記録が停止している、誘導トラックの記録が停止している、境界トラックの記録が停止している、AutoTrac が解除されている USB デバイスを取り外して、GreenStar アプリケーションの使用を再開します。
USB Device Removed (USB デバイスを取り外されました)	データの転送中にUSB デバイスを取り外されました。データが破損しているか、不完全な可能性があります。
Data Transfer in Progress (データ転送進行中)	データ転送が進行しています。USB ドライブを取り外さないでください。
Incomplete Data Transfer (データ転送が完了していません)	データ転送が完了する前にシステムがシャットダウンされました。すべてのデータを確認してください。

アラーム

Incomplete Data Transfer (StarFire レシーバを検出しました)	新しい StarFire レシーバを検出しました。StarFire アプリケーションに進み、レシーバを校正してください。
GPS Communication Problem (GPS 通信の問題)	No communication with GPS receiver. (GPS レシーバとの通信なし) GPS レシーバで接続を点検し、操作を再実行してください。
GPS Communication Problem (GPS 通信の問題)	No GPS position available. (GPS 位置を使用できません) Verify GPS receiver has clear view of sky. (GPS 受信機の視界が開けていることを確認してください)
GPS Communication Problem (GPS 通信の問題)	No GPS differential correction available. (GPSディファレンシャル補正を使用できません) Verify GPS receiver has clear view of sky. (GPS 受信機の視界が開けていることを確認してください)
GPS Communication Problem (GPS 通信の問題)	2D GPS 使用中。Verify GPS receiver has clear view of sky. (GPS 受信機の視界が開けていることを確認してください)
GPS Communication Problem (カーブトラックメモリがいっぱいです)	曲線軌道に使用できる内部メモリがいっぱいです。曲線軌道の操作を続けるにはデータを消去する必要があります。システムからの曲線軌道データの消去
AutoTrac Disabled (AutoTrac 無効化)	AutoTrac SF1 ライセンスが現在の StarFire ソフトウェアで作動できません。Update StarFire software to operate AutoTrac. (AutoTrac を作動させるには StarFire ソフトウェアを更新してください)
AutoTrac Disabled (AutoTrac 無効化)	AutoTrac SF1 ライセンスが SF2 補正 ON のときに作動できません。AutoTrac を作動させるには SF2 補正を OFF にしてください。
License Problem (ライセンスの問題)	選択した追跡モードで使用できるライセンスがありません。以前の追跡モードが選択されます。
Duplicate Name (名前の重複)	名前は既に存在します。別の名前を選択してください。
Curve Track Recording (曲線軌道の記録)	Curve Track recording in progress. (曲線軌道の記録が進行中です) 記録を OFF にするまで操作を実行できません。
Curve Track Memory Low (カーブトラックのメモリ残量が少ない)	カーブトラックに使用できる内部メモリがほとんどいっぱいです。カーブトラックデータを消去してください。
AB Curve Too Far (AB カーブが遠すぎる)	トラックを生成するには、記録された AB カーブの 1/4 マイル (400m) 以内に車両が位置している必要があります。
Circle Definition Problem (サークル定義エラー)	円定義中に内部エラーがありました。円を再定義してください。
Circle Definition Problem (サークル定義エラー)	Communication with GPS receiver was lost during circle definition. (円定義中に GPS レシーバと通信できなくなりました) 通信が再確立されてから円を再定義してください。
Circle Definition Problem (サークル定義エラー)	中心点が遠すぎます。別の中心点を選択してください。
Circle Definition Problem (サークル定義エラー)	車両から中心点までの距離が 1 mile を超えています。別の中心点を選択するか、別のサークルを走行してください。
A-B Line Definition Problem (AB ライン定義エラー)	AB ライン定義中に内部エラーがありました。AB ラインを再定義してください。
A-B Line Definition Problem (AB ライン定義エラー)	AB ライン定義中にタイムアウトが発生しました。AB ラインを再定義してください。
A-B Line Definition Problem (AB ライン定義エラー)	AB ラインの A 地点と B 地点が近すぎます。A 点と B 点の間の距離は 10 ft (3 m) である必要があります。操作を再実行してください。
Invalid GPS Coordinate (GPS 座標が無効です)	入力が無効です。緯度には -90.0 ~ 90.0 の値を入力し、経度には -180.0 ~ 180.0 の値を入力します。
Loss of GPS While Recording Boundary (境界の記録中に GPS 喪失)	境界の記録中に GPS 信号が失われました。GPS 信号が戻ると記録は再開します。この結果、境界が不正確になる場合があります。
Processing Data (データ処理中)	データを処理しています。お待ちください...
Internal Memory Full (内部メモリがいっぱいです)	内部メモリがほとんどいっぱいです。 USB デバイスを挿入して、データを転送し、内部メモリからデータを削除してください。誘導カーブトラックのデータを消去すると、メモリの空き容量も増加します。 または、「A」を選択して、データクリーンアップツールを使用し、追加の空き領域を作成してください。

トラブルシューティングと診断

No Memory (メモリなし)	カーブトラックに使用できるメモリがありません。データを USB ドライブに取り出して、メモリのスペースをクリアしてください。
No Memory (メモリなし)	ストレートトラックに使用できるメモリがありません。データを USB ドライブに取り出して、メモリのスペースをクリアしてください。
No Memory (メモリなし)	サークルトラックに使用できるメモリがありません。データを USB ドライブに取り出して、メモリのスペースをクリアしてください。
Low Memory (メモリの容量が少なくなっています)	カーブトラックに使用できるメモリが少なくなりました。データを USB ドライブに取り出して、メモリのスペースをクリアしてください。
Zero All Totals (すべての合計をゼロに設定)	選択したフィルタ用のすべての合計をゼロにすることを決定しました。
Prescription Error (適用プランエラー)	コントローラーは適用プランを受け付けるようにセットアップされていません。
Prescription Error (適用プランエラー)	コントローラーは適用プランを受け付けるようにセットアップされています。コントローラーの適用プランが選択されていません。
Prescription Error (適用プランエラー)	適用プランレートがコントローラー範囲外です。
Controller Unit of Measure Error (コントローラーの測定単位エラー)	コントローラーはメートル単位でのみ機能します。
Controller Unit of Measure Error (コントローラーの測定単位エラー)	コントローラーはヤードポンド単位でのみ機能します。
Controller Unit of Measure Error (コントローラーの測定単位エラー)	コントローラーはメートル単位またはヤードポンド単位でのみ機能します。
Prescription Alert (適用プランアラート)	現在適用されている圃場の適用プランレートが範囲外です。
Prescription Alert (適用プランアラート)	GPS 信号が失われました。現在適用されている GPS 適用プランレートが失われました。
Prescription Alert (適用プランアラート)	選択した適用プランはコントローラーでサポートされません。
New Implement Detected (新しい装置が検出されました)	別のドキュメンテーションタスクを必要とする新しい装置が検出されました。セットアップウィザードに戻ってドキュメンテーションを使用してください。
Controller Operation Error (コントローラー操作エラー)	コントローラーに対して無効な操作が選択されました。
Implement Documentation Not Supported (装置のドキュメンテーションはサポートされていません)	システムは、複数動作の装置のドキュメンテーションをサポートしていません。ドキュメンテーションは単一の作業に対して実行できます。
Unsupported Implement (サポートされていない装置です)	現在の装置は、Swath Control Pro をサポートしていません。
Unsupported Operation (サポートされていない操作です)	現在の SprayStar ソフトウェアは、セクションの Swath Control Pro をサポートしていません。最新の SprayStar ソフトウェア更新を入手するには、最寄りの John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Field Coverage Map Almost Full (圃場対象範囲マップのメモリがほとんどいっぱいです)	圃場対象範囲マップのメモリがほとんどいっぱいです。完全にいっぱいになると、対象範囲は記録されなくなります。新しい対象範囲を記録するには、できるだけ早く以下のいずれかを実行してください。 この圃場の対象範囲を保存するには、記録を解析して、新しい圃場に変更します (推奨)。 現在の誘導ラインや境界を使用して続行するには、下の「Clear Current Field (現在の圃場を消去)」ボタンを押して対象範囲を削除します。
Field Coverage Map Almost Full (圃場対象範囲マップがいっぱいです)	対象範囲マップのメモリがいっぱいです。対象範囲は記録されなくなります。新しい対象範囲を記録するには、以下のいずれかを実行してください。 この圃場の対象範囲を保存するには、記録を解析して、新しい圃場に変更します (推奨)。 現在の誘導ラインや境界を使用して続行するには、下の「Clear Current Field (現在の圃場を消去)」ボタンを押して対象範囲を削除します。
Accuracy Loss (精度の喪失)	20 mile よりも遠く離れた GPS 地点を記録しました。対象範囲の精度は低下します。対象範囲マップを消去し、新しい圃場を作成するか、別の圃場に変更して精度を復元してください。
Accuracy Loss (精度の喪失)	選択した誘導トラックから 20 mile 以上離れています。誘導の精度は低下します。新しい誘導トラックを作成するか、別のトラックに変更して精度を復元してください。
Accuracy Loss (精度の喪失)	20 mile よりも遠く離れた GPS 地点を記録しました。対象範囲と誘導の精度は低下します。新しい圃場を作成するか、別の圃場に変更して精度を復元してください。
Coverage Recording Disabled (対象範囲の記録が無効です)	データ転送中は、対象範囲の記録が無効です)
USB Detected (USB を検出しました)	GreenStar アプリケーションは、USB デバイスが挿入されていると無効になります。 GreenStar アプリケーションの使用を再開するには、USB デバイスを取り外してください。 GreenStar データを USB デバイスとやり取りするには、「Transfer Data (データの転送)」ボタンを押します。
Cannot Backup File (ファイルをバックアップできません)	データのバックアップに十分な空き領域が USB デバイスにありません。USB デバイスからデータを削除するか、別の USB デバイスを挿入してください。

情報

RN38933,0000111-40-10AUG11-3/3

メッセージセンター

メッセージセンターは、詳細な診断情報へのアクセス、手動での再プログラムの開始に使用します。メッセージセンターは、John Deere™ 取扱店が高度なトラブルシューティングを行う際に使用する、コントロールユニット情報やCAN バス情報などの詳細な診断情報も表示できます。

ソフトキーを次に示します。

- A : メッセージセンター再プログラミングページ
- B : デバッグファイルの転送
- C : メッセージ
- D : 診断アドレス
- E : トラブルコード
- F : コントロールユニット情報
- G : バス情報

RN38933,000010F-40-11AUG11-1/10

メッセージセンター画面を表示するには、メニューボタンを押してから「メッセージセンター」ボタン (情報アイコン付き) を押します。

PC8663—UN—29APR15



「メニュー」ボタン

PC8655—UN—05AUG05



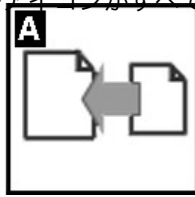
「MESSAGE CENTER (メッセージセンター)」ボタン (情報アイコン付き)

次のページへ

RN38933,000010F-40-11AUG11-2/10

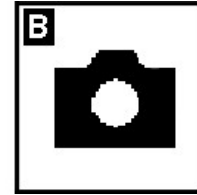
メッセージセンターには、アクティブなアラーム、警告メッセージ、およびアイコンがすべて表示されます。

PC13977—UN—10AUG11



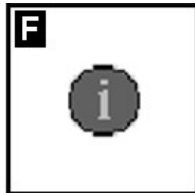
「再プログラム」ボタン

PC8667—UN—05AUG05



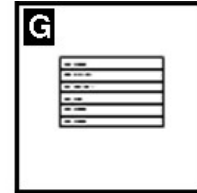
「デバッグファイルの転送」ボタン

PC8668—UN—05AUG05



メインボタン

PC8669—UN—05AUG05



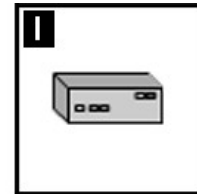
診断アドレスボタン

PC8670—UN—05AUG05

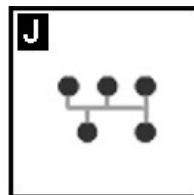


トラブルコードボタン

PC8671—UN—05AUG05



電子コントロールユニット情報ボタン



バス情報ボタン

RN38933,000010F-40-11AUG11-3/10

メッセージセンターのアイコン

メッセージセンターではこれらのアイコンを使用します。

PC8582—UN—01NOV05



PC8649—UN—01NOV05



PC8651—UN—01NOV05



次のページへ

RN38933,000010F-40-11AUG11-4/10

再プログラム

「再プログラム」ボタンを使用すると、ユーザーはネットワーク上のすべてのコンポーネント、およびそれらに読み込まれたソフトウェアバージョンを参照できます。また、装置の再プログラムボタンを使用すると、必要に応じて特定のコントローラーを再プログラムできます。

PC8663—UN—29APR15

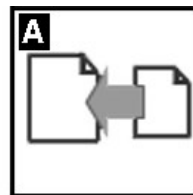


「メニュー」ボタン

PC8655—UN—05AUG05



「MESSAGE CENTER (メッセージセンター)」ボタン (情報アイコン付き)



「再プログラム」ボタン

RN38933,000010F-40-11AUG11-5/10

診断アドレス

注記： 診断アドレスから特定の診断情報を参照できます。この情報は、*John Deere* 取扱店が問題を診断するときに役立ちます。ドロップダウンボックスから各種作業機のコントローラを選択できます (図参照)。

診断アドレスボタンを選択します。表示される装置の数は作業機構成によって異なります。アドレスのリストは、回転式サムホイールで上下にスクロールできます。アドレスを選択すると、そのアドレスのデータが表示されます。

PC8663—UN—29APR15



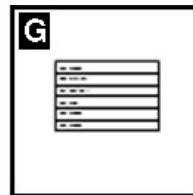
「メニュー」ボタン

PC8655—UN—05AUG05



「MESSAGE CENTER (メッセージセンター)」ボタン (情報アイコン付き)

PC8668—UN—05AUG05



診断アドレスボタン

次のページへ

RN38933,000010F-40-11AUG11-6/10

トラブルコード

PC8663—UN—29APR15

トラブルコードボタンを選択すると、コントローラのリストが表示され、コントローラと診断コードが示されます。



「メニュー」ボタン

各コントローラのコードは、リスト内の各コントローラに移動して選択することで表示できます。

PC8655—UN—05AUG05

Show All (すべて表示) ボタンを選択して、すべてのコントローラのコードを表示することもできます。コードを John Deere 販売店に伝えて、機械の問題を診断するときに支援を受けることができます。



「MESSAGE CENTER (メッセージセンター)」ボタン (情報アイコン付き)
PC8669—UN—05AUG05



トラブルコードボタン

RN38933,000010F-40-11AUG11-7/10

デバイス情報とバスステータス

PC8663—UN—29APR15

「DEVICE INFO (デバイス情報)」ボタンを選択すると、CANBUS 通信システムで通信しているコントローラが表示されます。メッセージカウントは、コントローラからの通信の量を示します。「BUS STATUS (バスステータス)」ボタンを選択すると、さまざまな通信ネットワークの状態が示されます。

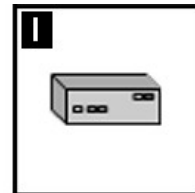


「メニュー」ボタン

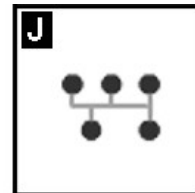
PC8655—UN—05AUG05



「MESSAGE CENTER (メッセージセンター)」ボタン (情報アイコン付き)
PC8670—UN—05AUG05



PC8671—UN—05AUG電子コントロールユニット情報ボタン



バス情報ボタン

次のページへ

RN38933,000010F-40-11AUG11-8/10

デバッグファイルの転送

デバッグファイルとスクリーンショットは、デバッグファイルの転送機能を使用して USB デバイスに転送できます。USB ポートはアームレスト保管ボックスにあります。

PC8663—UN—29APR15



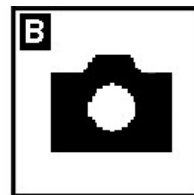
「メニュー」ボタン

PC8655—UN—05AUG05



「メッセージセンター」ボタン (情報アイコン付き)

PC13977—UN—05AUG05



「デバッグファイルの転送」ボタン

RN38933,000010F-40-11AUG11-9/10

Data Cleanup (データの消去)

データの消去は、ISO 作業機が接続されている場合のみ使用できます。

データの消去を使用すると、ISO インプリメントデータがディスプレイから削除されます。ディスプレイの再起動後、情報は再度読み込まれます。これは、ディスプレイへのコントローラー読み込みに問題があった場合に役立ちます。詳しくは、この取扱説明書の「ISO 作業機」セクションを参照してください。

PC8663—UN—29APR15



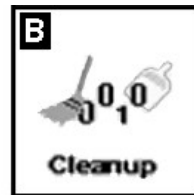
メニューボタン

PC8655—UN—05AUG05



「MESSAGE CENTER (メッセージセンター)」ボタン (情報アイコン付き)

PC13266—UN—28APR11



データの消去ボタン

RN38933,000010F-40-11AUG11-10/10

再プログラムエラーコード

エラー番号	意味	対処方法
8	ディレクトリ生成エラー	再プログラムで、内部ファイルシステム上にディレクトリを作成できませんでした。ユーザーが再度作成する必要がありますが、セッションが再び失敗する場合があります。
12	更新ファイルがない	すべての更新ファイルが USB フラッシュドライブに正しく保存されていることを確認します (ManifestFile.sdm に記載されるすべてのファイルがドライブ上の適切なパスにある必要があります)。
14	ファイル読み取りエラー	再プログラムは更新ファイルのいずれかを読み取ることができませんでした。ファイルが USB ドライブに保存したときは、ファイルが壊れていないか確認します。
16	ファイル書き込みエラー	再プログラムは更新ファイルのいずれかを内部フラッシュに書き込むことができませんでした。システムの消去の問題を整理し、ディスプレイを再起動して再試行します。
37	無効なファイルハンドル	再プログラムは無効なファイルハンドルを受け取りました。USB ドライブを確認して、元の画像と一致することを確認してください。
44	チェックサムエラー	再プログラムで計算したチェックサムが、予期されるチェックサムと一致しませんでした。すべてのファイルが元のイメージと一致することを確認します。
45	コントローラファイルが無効	再プログラムで解析した PF コントローラのファイルが無効でした。すべてのファイルが元のイメージと一致することを確認します。
47	互換性のないハードウェア	ディスプレイ用の再プログラムイメージとして不適切なハードウェア改訂バージョンが使用されています。ディスプレイハードウェア用の正しいイメージを保有していることを確認します。
48	更新ファイルが無効	再プログラムの ManifestFile.sdm ファイルが壊れています。ファイルが元のファイルイメージと一致することを確認します。
51	ユーザー中止	再プログラムセッション中にユーザーが USB ドライブを取り外しました。セッション中はドライブを挿入したまま、再プログラムプロセスを繰り返します。
55	コントローラのフラッシュ消去に失敗しました	PF コントローラーがそのフラッシュメモリを消去できませんでした。
56	メッセージにコロンがない	PF コントローラーが受け取ったレコードにコロンがありませんでした。バスエラーがあるときに再び、ユーザーがコントローラーを再プログラムしようとした可能性があります。
57	レコードが長すぎる	PF コントローラーが受け取ったレコードが長すぎました。バスエラーがあるときに再び、ユーザーがコントローラーを再プログラムしようとした可能性があります。
58	レコード長が無効です	PF コントローラーが受け取ったレコードが予期される長さではありませんでした。バスエラーがあるときに再び、ユーザーがコントローラーを再プログラムしようとした可能性があります。
59	シーケンスエラー	PF コントローラーが受け取ったレコードが予期されるシーケンスではありませんでした。バスエラーがあるときに再び、ユーザーがコントローラーを再プログラムしようとした可能性があります。
60	コントローラーが奇数アドレスを受信	PF コントローラーが受け取ったレコードのアドレスが無効でした。バスエラーがあるときに再び、ユーザーがコントローラーを再プログラムしようとした可能性があります。
61	コントローラーがタイムアウトしました	再プログラムセッション中に PF コントローラーがディスプレイに対して応答を停止しました。コントローラーへの接続を確認します。電源の入れ直しが必要な場合があります。通信が再開した場合は、再プログラムセッションを繰り返します。
62	NOR フラッシュ再プログラムの問題	NOR フラッシュブートアプリケーションイメージを再プログラムしようとしたときにエラーが発生しました。
63	不明コントローラー応答	PF コントローラーの返した応答を、ディスプレイが解釈できませんでした。
81	再プログラムセッションに失敗しました	再プログラムセッションの一部が失敗したという一般的通知。このエラーに加えて、具体的な故障モードを示す別のエラーが報告されます。

この表は、再プログラムセッションが失敗した場合にディスプレイの再プログラムソフトウェアが報告する可能性のあるエラーコードです。エラーが発生すると、再プログラムはそのエラーを伝えるアラームを出し、エラーコードと問題に関するテキストがメッセージセンターに登録されます。

RN38933,0000042-40-25JUL11-1/1

アラーム画面

SPN.FMI	該当する故障モード	推奨される対処方法
158.3	VTI 切替供給電圧が高すぎる	切替電源の電圧レベルが公称電圧を上回ります。イグニッションキー を OFF にしてから ON に戻します。この診断コードが再表示される場合は、電源供給配線を点検します。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
158.4	VTI 切替供給電圧が低すぎる	切替電源電圧が公称電圧を下回ります。イグニッションキー を OFF にしてから ON に戻します。この診断コードが再表示される場合は、バッテリーを点検します。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
168.3	常時供給電圧が高すぎる	バッテリー電源の電圧レベルが公称電圧を上回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、配線を点検します。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
168.4	常時供給電圧が低すぎる	バッテリーの電圧レベルが公称電圧を下回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、バッテリー電源を点検し、必要に応じて交換します。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
609.12	コントローラ No.2	永続的なチャネルダウン状態が SPI 通信ラインで検出されました。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
1386	ディスプレイ装置温度が高すぎる	温度が上限より高いときに LCD バックライトがオフになりませんでした。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
1386.1	ディスプレイ装置温度が低すぎる	温度が下限より低いときに LCD バックライトがオフになりませんでした。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
2040.9	ソースアドレス 40	PDU からのハートビートメッセージが 60 秒以上の間ありませんでした。接続を再点検してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
3597.2	調整電圧 5.0 V 異常	5.0 V 調整電源が範囲外です。たまたま発生する場合は、キャンセルをクリックします。持続的に発生する場合は、John Deere 取扱店にお問い合わせください。
3598.2	調整電圧 1.5 V 異常	1.5 V 調整電源が範囲外です。たまたま発生する場合は、キャンセルをクリックします。持続的に発生する場合は、John Deere 取扱店にお問い合わせください。
3599.2	調整電圧 3.3 V 異常	3.3 V 調整電源が範囲外です。たまたま発生する場合は、キャンセルをクリックします。持続的に発生する場合は、John Deere 取扱店にお問い合わせください。
521780.12	USB ネットワーク	USB 回路で過電流状態を検出しました。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
523310.12	不揮発性メモリの読み書きエラー	NOR フラッシュとの読み書きに失敗しました。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
523771.3	CCD+ 線間電圧が高すぎる	CCD 配線の CCD_HIGH の線間電圧が公称電圧を上回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、ハーネス配線を点検します。
523771.3	CCD+ 線間電圧が低すぎる	CCD 配線の CCD_HIGH の線間電圧レベルが公称電圧を下回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、バッテリーとハーネス配線を点検します。
523772.4	CCD- 線間電圧が高すぎる	CCD 配線の CCD_Low の線間電圧が公称電圧を上回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、ハーネス配線を点検します。
523772.4	CCD- 線間電圧が低すぎる	CCD 配線の CCD_Low の線間電圧レベルが公称電圧を下回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、バッテリーとハーネス配線を点検します。
523773.3	車両 CAN+ 線間電圧が高すぎる	車両バス (トラクターバス) の CAN_HIGH の線間電圧が公称電圧を上回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、ハーネス配線を点検します。
523773.4	車両 CAN+ 線間電圧が低すぎる	車両 CAN バス (トラクター CAN バス) の CAN_HIGH の線間電圧レベルが公称電圧を下回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、バッテリーとハーネス配線を点検します。
523774.3	車両 CAN- 線間電圧が高すぎる	車両バス (トラクターバス) の CAN_LOW の線間電圧が公称電圧を上回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、配線を点検します。
523774.4	車両 CAN- 線間電圧が低すぎる	車両 CAN バス (トラクター CAN バス) の CAN_LOW の線間電圧レベルが公称電圧を下回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、バッテリーとハーネス配線を点検します。
524050.12	リアルタイムクロック動作不良	リアルタイムクロック動作不良。原因として、RTC チップの損傷またはチップに電源が供給されていないことが考えられます。
524215.3	インブルメント CAN+ 線間電圧が高すぎる	インブルメントバスの CAN_HIGH の線間電圧が公称電圧を上回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、ハーネス配線を点検します。
524215.4	インブルメント CAN+ 線間電圧が低すぎる	インブルメントバスの CAN_HIGH の線間電圧が 0.5 V を下回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、バッテリー電源を点検し、必要に応じてバッテリーを再充電します。

トラブルシューティングと診断

524217.3	インブルメント CAN+ 線間電圧が高すぎる	インブルメントバスの CAN_HIGH の線間電圧が公称電圧を上回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、配線を点検します。
524217.4	インブルメント CAN+ 線間電圧が低すぎる	インブルメントバスの CAN_LOW の線間電圧が公称電圧を下回ります。ディスプレイの電源を入れ直します。この診断コードが再表示される場合は、バッテリー電源を点検し、必要に応じてバッテリーを再充電します。

CZ76372,00001D7-40-11OCT10-2/2

診断アドレス

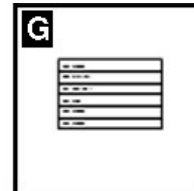
メッセージセンターボタン > 診断アドレスボタン > PC8655—UN—05AUG05
DEVICE (装置) ドロップダウンボックス > 「VT;.001
Implement」

PC8655—UN—05AUG05



PC8668—UN—05AUG05

メッセージセンターボタン



診断アドレスボタン

アドレス番号	アドレス名
008	常時供給電源電圧
009	切替時供給電源電圧
010	装置内部温度
011	車両 CAN : バスの状態
012	車両 CAN : CAN 高の電圧
013	車両 CAN : CAN 低の電圧
015	インブルメント CAN : バスの状態
016	インブルメント CAN : CAN 高の電圧
017	インブルメント CAN : CAN 低の電圧
018	フラッシュウェアカウント
019	運転時間
020	1.5 V 調整電源電圧
021	3.3 V 調整電源電圧
022	5.0 V 調整電源電圧
023	レーダー入力の状態
024	装置スイッチの状態
025	外部アナログ入力電圧
026	コンパクトフラッシュドライブの状態
028	CCD バス : バスの状態
029	CCD バス : 正電圧
030	CCD バス : 負電圧
031	ベゼルキーの状態
032	リアルタイムクロック (RTC)
033	最大スリープ時間
038	輝度同期
039	日中輝度
040	日中輝度バランス比率
041	夜間輝度
042	夜間輝度バランス比率
043	内部スピーカー音量
044	ディスプレイISO 機能インスタンス
045	設定 : 国コード
046	設定 : 言語コード
047	設定 : 数値形式

次のページへ

RN38933,000006D-40-25JUL11-1/2

アドレス番号	アドレス名
048	設定：日付形式
049	設定：時刻形式
050	設定：距離単位
051	設定：面積単位
052	設定：容積単位
053	設定：質量単位
054	設定：温度単位
055	設定：圧力単位
056	設定：力の単位
057	設定：GPS 時間同期
058	設定：現在日付
059	設定：現在時刻
060	レーダーの校正定数
062	アクセスマネージャのパスワード
227	ブートブロックプログラム品番 (ソフトウェア)
228	ブートブロックプログラムバージョン番号 (ソフトウェア)
231	ボードサービスパッケージ品番 (ソフトウェア)
232	ボードサービスパッケージバージョン番号 (ソフトウェア)
233	仮想端末品番 (ソフトウェア)
234	仮想端末バージョン番号 (ソフトウェア)
235	装置品番 (ハードウェア)
236	装置シリアル番号 (ハードウェア)
247	現在の車両モデル番号
248	現在の車両シリアル番号
249	元の車両モデル番号
250	元の車両シリアル番号

RN38933,000006D-40-25JUL11-2/2

トラブルコードのポップアップボックス：プラットフォームコアソフトウェア

障害条件、説明	アラームテキスト
CAN バスのインバウンド通信過負荷。	CAN bus communications overload. (CAN バス通信過負荷) Reset the display or turn the power off and then back on. (ディスプレイをリセットするか、電源を入れ直してください)
インプLEMENTのオブジェクトプールが VT によって拒否されたとき	There is a technical problem preventing proper operation of the display with the following implement. (次のインプLEMENTでディスプレイの適切な操作を妨げている技術的な問題があります) Please contact implement manufacturer with this information: (次の情報を使用して、インプLEMENTメーカーにお問い合わせください)
挿入された有効な USB ドライブに不良セットアップデータが入っています。	The setup data on the USB drive is invalid. (USB ドライブ上のセットアップデータが無効です) Please resave the setup data to the drive from your computer. (セットアップデータをコンピューターからドライブに保存し直してください)
挿入された有効な USB ドライブに不良セットアップデータが入っており、このバージョンのディスプレイソフトウェアによって読み取ることができません。	The setup data on the USB drive cannot be read by the display. (USB ドライブ上のセットアップデータをディスプレイによって読み取ることができません) Please update your display software. (ディスプレイソフトウェアを更新してください)
挿入された USB ドライブをディスプレイで使用できません	The USB drive is not compatible with the display. (この USB ドライブはディスプレイと互換性がありません) Please use a different drive. (別のドライブを使用してください)
ユーザーが新しい行程をセットアップ中の場合、ホームページに切り替えると、ホームページ上のアプリケーションは無効になります。同様に、ユーザーがジョブの状態を変更している場合、ホームページ上のアプリケーションは無効になります。どちらの場合もエラーはありません。	There is an alarm or pop-up within the GreenStar application that requires your attention. (GreenStar アプリケーション内には、ユーザーの注意を要するアラームやポップアップがあります)
USB ドライブが 90% までいっぱいです	Unload and cleanup USB drive or insert new drive soon. (USB ドライブを取り出して消去するか、新しいドライブをすぐに挿入してください)
USB ドライブがいっぱいです	Unload and cleanup USB drive or insert new drive. (USB ドライブを取り出して消去するか、新しいドライブをすぐに挿入してください)
VI 装置が取り外されました	Communication lost with ISO implement. (ISO インプLEMENTと通信できなくなりました) If implement was not disconnected, check connections and cycle power. (インプLEMENTの接続が外されていない場合は、接続を点検し、電源を入れ直してください)
内部メモリがいっぱい：VI オブジェクトプール	Internal memory dedicated to ISO implements is full. (ISO インプLEMENT専用の内部メモリがいっぱいです) Remove implements to free memory space. (インプLEMENTを取り外してメモリ領域を解放してください)
内部メモリがいっぱい：ドキュメンテーションと曲線軌道データ	Internal memory is full. (内部メモリがいっぱいです)
ディスプレイ用の新しいソフトウェアが見つかった	New software found for display. (ディスプレイ用の新しいソフトウェアが見つかりました) (このアラームは USB ドライブが挿入されるたびに再表示されます)。
次の VI がディスプレイと通信しなくなりました。表示された装置と CAN バス配線を点検してください。	Some device(s) are no longer communicating with the display. (一部の装置がディスプレイと通信しなくなりました) Check the CAN Bus wiring. (CAN バス配線を点検してください)
CAN バスのインバウンド通信過負荷。	CAN Bus communications overload. (CAN バス通信過負荷) Reset the display or turn the power off and then back on. (ディスプレイをリセットするか、電源を入れ直してください)
ディスプレイの内部メモリで故障が検出されました。(再プログラム)	An error occurred during reprogramming. (再プログラム中にエラーが発生しました) Perform reprogramming process again. (再プログラムプロセスをもう一度実行してください) If problem reoccurs contact your John Deere dealer. (問題が再発する場合は、John Deere 取扱店にお問い合わせください)
従来の装置の再プログラムエラー。装置がバージョン情報を報告しない	An error occurred during reprogramming. (再プログラム中にエラーが発生しました) Perform reprogramming process again. (再プログラムプロセスをもう一度実行してください) If problem reoccurs contact your John Deere dealer. (問題が再発する場合は、John Deere 取扱店にお問い合わせください)
製品のプログラム中に従来の装置が検出されない	Device not found while programming product. (製品のプログラム中に装置が検出されません) Check wiring and connectors. (配線と接続を点検してください)
セットアップデータを「新しい」ドライブにコピーしようとしたが、既にセットアップデータが保存されていました	Prior setup data found on USB drive. (USB ドライブ上に以前のセットアップデータが見つかりました) Select CONTINUE button to overwrite this data. (続行ボタンを押すとこのデータは上書きされます) Select CANCEL button to abort the copy to drive operation. (「キャンセル」ボタンを押すと、ドライブへのコピー操作は中止されます) (ユーザーが続行を指定した場合、2 番目のセットアップが表示されます) "Are you sure you want to overwrite?" (「上書きしますか」)
間違ったアクティベーションコード	アクティベーションコードが無効です。アクティベーションコードを再入力してください。
境界を記録しようとしたが既に存在する	Are you sure you want to redefine the boundary? (境界を再定義しますか)
すべての新規作成 / 編集画面：いずれかの新規作成 / 編集画面で重複する名前を作成しようとしている	This entry is already being used. Please select a new entry or cancel to modify the entry. (このエントリは既に使用されています。新しいエントリを選択するか、エントリの変更をキャンセルしてください)

障害条件、説明	アラームテキスト
このアラームはタッチイベントを受け取ってから 60 秒表示されます。	The touchscreen is malfunctioning. (タッチスクリーンが動作不良です) Try to reboot the device, utilize an external display control, or the bezel keys on the backside of this display for screen response. (画面が応答するように、装置を再起動するか、外部ディスプレイコントロールまたはこのディスプレイ背面のベゼルキーを使用してください) If problem persists, please contact your John Deere Dealer. (問題が解決しない場合は、John Deere 取扱店にお問い合わせください)
このアラームはタッチイベントを受け取ってから 60 秒表示されます。	A button is malfunctioning. (ボタンが動作不良です) Try to reboot the display. (ディスプレイを再起動してください) If the problem persists, please contact your John Deere Dealer. (問題が解決しない場合は、John Deere 取扱店にお問い合わせください)
GreenStar Basic/Deluxe の GPS アラーム	
200 GPS 通信エラー	No communication with GPS receiver. (GPS レシーバとの通信なし) GPS 受信機で接続を点検してください。
GPS なし。追跡が無効	No GPS position available. (GPS 位置を使用できません) Verify GPS receiver has clear view of sky. (GPS 受信機の視界が開けていることを確認してください)
ディファレンシャルなし。追跡が無効。	No GPS differential correction available. (GPSディファレンシャル補正を使用できません) Verify GPS receiver has clear view of sky. (GPS 受信機の視界が開けていることを確認してください)
2D GPS 使用中。	2D GPS 使用中。Verify GPS receiver has clear view of sky. (GPS 受信機の視界が開けていることを確認してください)
追跡が不正確。GPS 受信機は 5 Hz で報告するように設定する必要があります。レート。受信機の設定を確認してください。	The GPS receiver must be set to report at the 5Hz message output rate. (GPS 受信機は 5 Hz メッセージ出力速度で報告するように設定する必要があります) Confirm settings on GPS receiver and change output to 5Hz. (GPS 受信機の設定を確認し、出力を 5 Hz に変更してください) (サードパーティ製コントローラーの場合) 注記： サードパーティ製コントローラーとは、RS232 接続 (Field Doc Connect) を使用したコントローラー、およびタスクコントローラー機能をサポートする ISOBUS 準拠のコントローラーです。
言語読み込みエラー	
CRC 不良、コロンがない、不良ヘッダーなど。	Language load detected corrupt file. (言語読み込みで壊れたファイルが検出されました) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
ハードウェア互換性。バージョン不一致。	Invalid hardware for language file. (言語ファイルの無効なハードウェア) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
ソフトウェアバージョン不一致。	Language file incompatible with application. (アプリケーションと互換性のない言語ファイルです) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
CAN62 要求応答のタイムアウト	Device failed to start programming language. (装置がプログラミング言語を開始できませんでした) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
CAN62 要求応答のターゲット送信エラー	Device failed to continue programming language. (装置がプログラミング言語を続行できませんでした) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
CAN62 チェックサム応答のタイムアウト	Device failed to report a language checksum. (装置は言語チェックサムを報告できませんでした) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
CAN62 チェックサム応答のターゲット送信エラー	Device reported an invalid language checksum. (装置は無効な言語チェックサムを報告しました) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
CAN62 削除応答のタイムアウト	Device didn't respond to the request to remove language. (装置は言語の削除要求に応答しませんでした) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
CAN62 削除応答のターゲット送信エラー	Device failed to remove a language. (装置は言語を削除できませんでした) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
フラッシュ書き込みエラー	Device failed while writing language to memory. (言語をメモリに書き込んでいるときに装置の障害が発生しました) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
CAN62 新規データ応答のタイムアウト	Device stopped programming language prematurely. (装置はプログラミング言語を早く停止しました) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
製品 ID 不一致	Language is incompatible with loaded product. (読み込まれた製品と言語の互換性がありません) Reload software to USB drive. (ソフトウェアを USB ドライブに再度読み込んでください)
プラットフォームコアソフトウェア	

RN38933,000006C-40-25JUL11-2/2

トラブルコードのポップアップボックス：ドキュメンテーションソフトウェア

障害条件、説明	アラームテキスト
作業選択済み、記録 ON、行程必須の詳細が未定義。	No operation details defined. (行程の詳細が定義されていません) Go to GreenStar setup and enter operation info. (GreenStar セットアップに進み、行程を入力してください)
無効な適用プラン	Prescription file is invalid. (適用プランファイルが無効です) -Verify rate units on prescription are correct. (適用プランのレート単位が正しいことを確認してください)
トータル：依頼人が未定義	Alarm issued stating that the user must select a Client to view totals. (トータルを表示するにはユーザーが依頼人を選択する必要があるというアラームが出されました)
トータル：依頼主と農場が定義済み、圃場が未定義。	Alarm issued stating that the user must select a Field to view Field, Task, or Load Totals. (圃場、作業、または積荷トータルを表示するにはユーザーが圃場を選択する必要があるというアラームが出されました)
トータル：依頼主、農場、圃場、作業、行程が定義済み、作物 / 肥料・農薬の種類が未定義。	アラームなし。行程は既定で「-」になり、作業のトータルが表示されます。
トータル：依頼主、農場、圃場、作物 / 肥料・農薬の種類が定義済み、作業や行程は未定義。	Alarm issued stating that the user must select a Task and Operation to view Field or Load Totals. (圃場または積荷トータルを表示するにはユーザーが作業と行程を選択する必要があるというアラームが出されました)
トータル：依頼主、作物、作業が定義済み、農場、圃場が未定義。	アラームなし。作業と行程は既定で「-」になり、作物のトータルが表示されます。
トータルはゼロにリセット	Are you sure you want to zero the totals listed below? (下に表示されたトータルをゼロにしますか)
肥料・農薬散布を記録するためには、ADD PRODUCT ボックスの 1 つで肥料・農薬の種類と名前を選択する必要があります。CHANGE を選択すると肥料・農薬の概要画面が表示され、REMOVE OPERATION を選択すると「Are you sure you want to delete this operation」メッセージが表示されます。	In order to record a product application, you must choose a product type and product name on one of the Add Product boxes. (肥料・農薬散布を記録するためには、Add Product ボックスの 1 つで肥料・農薬の種類と名前を選択する必要があります)
散布する肥料・農薬が指定されていない場合	No products are specified, please select a product. (肥料・農薬が指定されていない場合は選択してください)
Field Doc で選択された適用プランがあるが、播種機 / スプレーヤーのセットアップで選択されていない場合、アラームが出されます。	Prescription available but not selected. (適用プランは使用可能ですが選択されていません) Go to implement setup to select the prescription as the rate. (インプラメントのセットアップに進み、適用プランをレートとして選択してください)
Field Doc に選択された適用プランがあるが、播種機 / スプレーヤーが適用プランの圃場境界の外側にある場合、アラームが出されます。「Default Rx Rate Used」	Machine outside the field boundary for the prescription. Default Prescription rate being used. (機械は適用プランの圃場境界の外側にあります。既定の適用プランレートが使用されています)
適用プランを使用中に、ある行程に対する適用プランの乗数が 100% に設定されていない場合、起動時にアラームが出されます。	Prescription Multiplier not 100%. (適用プランの乗数が 100% ではありません)
インプラメント幅が 0 に設定。	Implement width is set to zero. (インプラメント幅は 0 に設定されます) Implement width is required to record data. (インプラメント幅はデータを記録するために必要です)
すべての場所：CFFT の記入前にユーザーはドキュメンテーションボタンを選択します。	You must choose a Client, Farm, Field, Task from the Resources button (リソースボタンから依頼主、農場、圃場、作業を選択する必要があります)
接続されたコントローラーと通信できなくなりました。	Communication lost with controller. (コントローラーと通信できなくなりました) If controller was not disconnected, check connections and cycle power. (コントローラーの接続が外されていない場合は、接続を点検し、電源を入れ直してください) If controller was disconnected please review operations selected. (コントローラーの接続が外されていた場合は、選択されている操作を確認してください)
Field Doc が定期的なメッセージをいくつか受け取らなかった	Communication lost with controller. (コントローラーと通信できなくなりました) If controller was not disconnected, check connections and cycle power. (コントローラーの接続が外されていない場合は、接続を点検し、電源を入れ直してください) If controller was disconnected please review operations selected. (コントローラーの接続が外されていた場合は、選択されている操作を確認してください)
	Prescription available but not selected. (適用プランは使用可能ですが選択されていません) Check setup on the implement to ensure prescription is selected as the rate. (インプラメントのセットアップを点検して、適用プランがレートとして選択されるようにしてください)
エアカートのセットアップ：エアカートがバス上にあり、最初のタンクはある行程で定義されており、2 番目のタンクは同じ行程の種類で最初のタンクとして作成されている。	You are creating another seeding (application) operation. (別の播種 (適用) 行程を作成しようとしています) Would you like this to be the same as the Front (Middle)(Rear) Tank seeding (application) operation? (これをフロント (ミドル)(リア) タンクの播種 (適用) 行程と同じにしますか)

トラブルシューティングと診断

障害条件、説明	アラームテキスト
エアカートのセットアップ：ユーザーが前のメッセージに対する入力を選択	Please enter the tank ratios for each tank. (if applicable) (該当する場合、各タンクのタンク比率を入力してください)
エアカートのセットアップ：ユーザーが合計 100 にならないタンク比率を入力	Tank ratios must add to 100 (タンク比率は合計 100 になる必要があります)
SeedStar が Rx を選択したが、ドキュメンテーションで Rx が選択されていない。	No prescription file for selected field. (選択されている圃場用の適用プランファイルがありません) -Verify field and operation are correct. (圃場と行程が正しいことを確認してください) -Verify prescription was saved on USB drive. (適用プランが USB ドライブに保存されたことを確認してください) -Resave prescription to drive if necessary. (必要に応じて、適用プランをドライブに再保存してください)
タンク混合物画面：農薬増量剤または基剤レートを指定せずに、タンク混合物に 2 番目の成分を追加しようとした	You must enter a carrier and base solution rate before building a tank mix (タンク混合物を作成する前に、農薬増量剤または基剤レートを入力する必要があります)
正しくないモデルを選択した可能性がある	選択された RS-232 コントローラモデルが正しくありません。メーカーとモデル番号を確認して再入力してください。
記録は現在許されていない	Recording is not currently allowed. (記録は現在許されていません) Verify settings on RS232 controller. (RS-232 コントローラーで設定を確認してください)
目標レートが変更された場合の手動コントローラー用アラーム	Target rate has changed. (目標レートが変更されました) Alarm for manual controller. (手動コントローラーのアラーム)
Raven が実際のレート以外のすべてを通信しているときのアラーム	Raven controller not communicating actual rate. (Raven コントローラーが実際のレートを通信していません) Verify Raven controller settings and connections to the display. (Raven コントローラーの設定とディスプレイへの接続を確認してください)
接続の状態をモニターするには、コントローラーごとに特別な対応が必要になります。	コントローラーとの通信エラー。コントローラーへの接続を点検してください。

CZ76372,00001DB-40-12OCT10-2/2

GreenStar 診断

ドキュメンテーションに必要な項目

ドキュメンテーションを機能させるには次の項目が必要です。

- 依頼主、農場、圃場
- 作業
- 作業
- 行程の詳細
- 肥料・農薬の種類 / 名前
- 目標レート / レート単位
- 記録ソース
- インプリメント幅 / オフセット
- コントローラのセットアップ (サードパーティ製コントローラー使用時)

注記：サードパーティ製コントローラーとは、RS232 接続 (Field Doc Connect) を使用したコントローラー、およびタスクコントローラー機能をサポートする ISOBUS 準拠のコントローラーです。

誘導に必要な項目

ガイダンスを機能させるには次の項目が必要です。

- 追跡モードの設定：直線軌道、曲線軌道、円軌道 (オプションの PivotPro モジュールでのみ使用可能)、または条探索
- 軌道間隔 (GreenStar Basics/Pro の全般セットアップの装置セクション参照)
- トラック 0 (曲線軌道または条探索を除く)
- GPS 信号 (StarFire 信号が必要)

RN38933,0000043-40-12AUG11-1/1

トラブルシューティングと診断

2012 年 1 月 1 日以降、製品購入に GreenStar の 1 年サポートが含まれなくなりました。電子メール / 電話サポートに対し、サポート契約を購入する必要があります。

AMS Customer Contact Center

メール：GreenStar@JohnDeere.com

北米 1-888-GRN-STAR

オーストラリア 0011-800-0001-3373

ニュージーランド 00-800-0000-3333

追加オプション

Web：http://StellarSupport.com

または最寄りの John Deere 取扱店にお問い合わせください。

CZ76372,000034D-40-22AUG11-1/1

索引

	ページ		ページ
G		ドキュメンテーションソフトウェア	
GreenStar		トラブルコード.....	95-16
診断	95-17	トラブルコード	95-7
		バスステータス	95-7
S		プラットフォームコアソフトウェア	
Swath Control Pro		トラブルコード.....	95-14
SAE クイックシート	85-9	メッセージセンター	95-4
メートル法クイックシート	85-7	診断アドレス	95-12
設定	85-4		
あ		は	
アドレス		バスステータス	95-7
診断	95-12		
アラーム画面	95-10	ふ	
		プラットフォームコアソフトウェア	
		トラブルコード	95-14
え		め	
エラーコード		メッセージセンター	95-4
再プログラム	95-9	アイコン	95-5
そ		漢字	
ソフトウェア		再プログラム	95-6
ドキュメンテーションソフトウェア		再プログラムエラーコード	95-9
トラブルコード.....	95-16	診断	
プラットフォームコアソフトウェア		AutoTrac™	95-1
トラブルコード.....	95-14	GPS	95-1
て		GreenStar	95-17
デバイス情報	95-7	SSU	95-1
		アドレス	95-12
と		デバイス情報	95-7
ドキュメンテーション		ドキュメンテーション	95-17
要件	95-17	ドキュメンテーションソフトウェア	
ドキュメンテーションソフトウェア		トラブルコード.....	95-16
トラブルコード	95-16	バスステータス	95-7
トラブルコード	95-7	プラットフォームコアソフトウェア	
ポップアップボックス		トラブルコード.....	95-14
ドキュメンテーションソフトウェア.....	95-16	メッセージセンター	95-4
プラットフォームコアソフトウェア.....	95-14	誘導	95-17
トラブルシューティング		診断アドレス	95-6
AutoTrac™	95-1	設定	
GPS	95-1	Swath Control Pro	85-4
SSU	95-1	播種機	
デバイス情報	95-7	Swath Control Pro	85-4
ドキュメンテーション	95-17	噴霧器	
		Swath Control Pro	85-4
		誘導	
		アラーム	95-1

次のページへ

	ページ
要件	95-17

John Deere のサービスがお客様の現場を守ります

John Deere 製部品

当社は、正規の John Deere 製部品を迅速にお届けして、ダウンタイムを最小限に抑えます。

お客様のニーズに速やかに対応できるよう、豊富な在庫を取り揃えています。



TS100—UN—23AUG88

JS56696,0000239-40-08FEB08-1/1

適切な工具

お客様の時間と経費を無駄にしないように、当社のサービス部門は、精密工具と検査機器を使用して迅速に故障を特定し、修理を行い...お客様の時間と予算を節約します。



TS101—UN—23AUG88

JS56696,000023A-40-08FEB08-1/1

十分な訓練を受けた整備士

John Deere の整備士は常に技術を磨いています。

お客様の機器およびそのメンテナンス方法を担当者に習得させるため、訓練教育は定期的に行われています。

その成果は信頼してお試しいただけます。

その結果が、お客様に信頼していただける知識です。



TS102—UN—23AUG88

JS56696,000023B-40-08FEB08-1/1

迅速なサービス

当社の目標は、お客様の望む時に、お客様の望む場所で、迅速で効率的なケアを提供することです。

お客様の所在地、または当社にて、それぞれの状況に応じた修理を行うことができます。何でもご安心してご相談ください。

卓越した JOHN DEERE のサービス：いつでも必要な時にお応えいたします。



TS103—UN—23AUG88

JS56696,000023C-40-08FEB08-1/1